

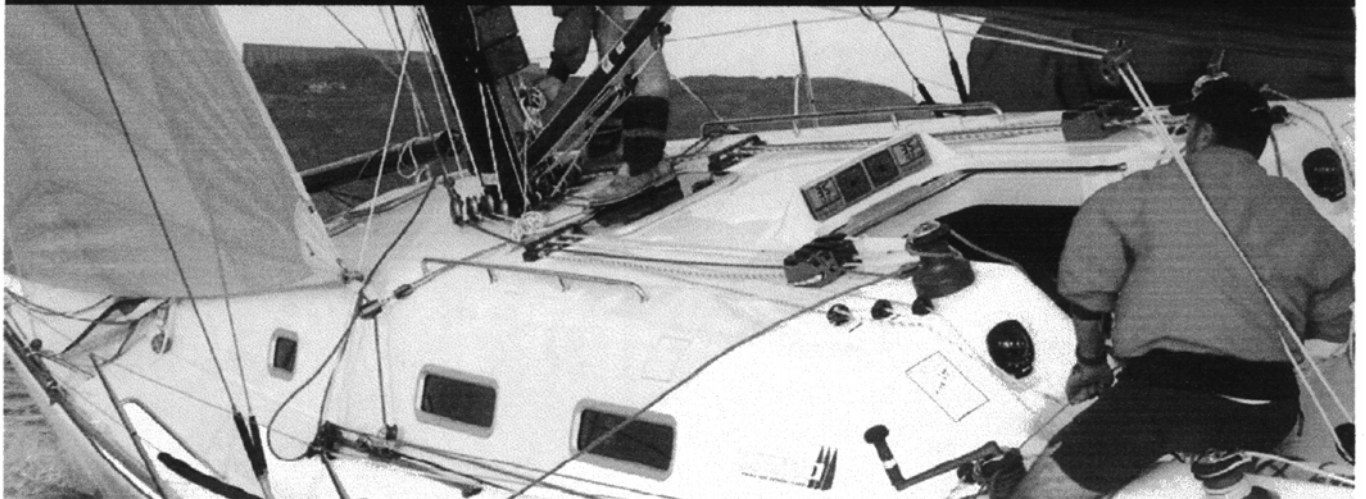
NXE

Multi XL

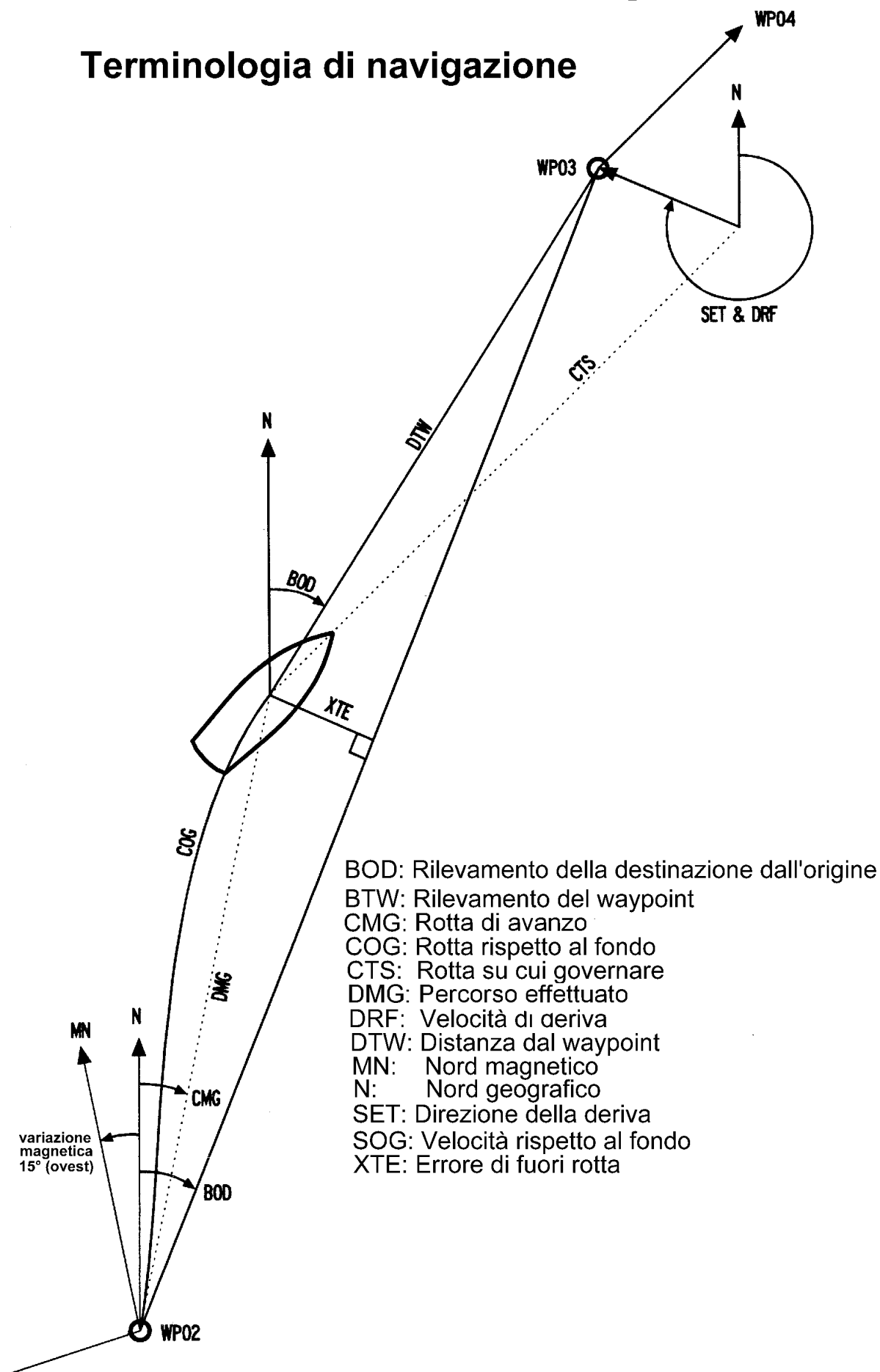
- Strumento -



Manuale d'installazione ed uso
italiano



Terminologia di navigazione





Questo manuale è stato redatto per il Multi XL versione 1.4
Edizione: Agosto 2003



Indice

1.	Specifiche dei componenti	7
1.1	Componenti forniti con lo strumento	7
1.2	Registrazione del prodotto	7
2.	Installazione	11
2.1	Installazione dello strumento	12
2.1.1	Collegamento dello strumento al Server	13
3.	Primo avviamento	14
3.1	Inizializzazione dello strumento	14
3.2	Re-inizializzazione dello strumento	14
4.	Impiego	15
4.1	Come utilizzare il Multi XL	15
4.1.1	Generalità d'impiego	15
4.2	Panoramica dello strumento	15
4.2.1	Schermo dello strumento	15
4.2.2	Pagine dello strumento	15
4.2.3	Funzioni dello strumento	16
4.2.4	Modalità dello strumento	16
4.2.5	Impostazione centrale	16
4.2.6	Impostazioni locali	16
4.2.7	Unità di misura dello strumento	16
4.2.8	Accensione/spegnimento dello strumento	16
4.3	Indirizzamento del Multi XL dal Multi Control	17
4.3.1	PAGE (PAGE sul Multi Control)	17
4.3.2	Segno più (più sul Multi Control)	17
4.3.3	Segno meno (meno sul Multi Control)	18
4.3.4	Sinistra (PAGE e Meno sul Multi Control)	18
4.3.5	SET (SET sul Multi Control)	18
4.3.6	Annullamento / cancellazione / ripristino (CLR sul Multi Control)	18
4.3.7	Illuminazione	18
4.3.8	Modalità setup (SETUP sul Multi Control)	18
5.	Funzioni SPEED (velocità)	19
5.1	Velocità - funzione principale	19
5.2	Velocità - sottofunzioni	19
5.2.1	Registro di percorso (Trip Log – TRP)	19
5.2.2	Registro di distanza percorsa totale (Total Log – LOG)	19
5.2.3	Avvio del conteggio alla rovescia [STA]	19
5.2.4	Timer	19
5.2.5	Distanza [DST]	19
5.2.6	Velocità media [AVS]	19
5.2.7	Smorzamento [SEA]	20
5.2.8	Profondità [unit/DPT]	20
5.2.9	[CMG] e [DMG]	20
5.2.10	[BTW] e [DTW]	20
6.	Funzione DEPTH (profondità)	21
6.1	Generalità sulla profondità	21
6.2	Depth – funzione principale	21
6.3	DEPT – sottofunzione	21
6.3.1	Allarme bassofondo [SHA]	21
6.3.2	Allarme altofondo [DEA]	21
6.3.3	Allarme d'ormeggio [ANC]	21
6.3.4	Temperatura [TMP]	22
6.3.5	Batteria [BAT]	22
6.3.6	Velocità della barca [BSP/units]	22
6.3.7	Prora [HDT/HDM]	22
6.3.8	Ora universale [UTC]	22



6.3.9	Ora di arrivo [TTG]	22
6.4	Impostazione a attivazione degli allarmi bassofondo [SHA] e altofondo [DEA]	23
6.5	Impostazione e attivazione dell'allarme ormeggio [ANC]	23
6.6	Cancellazione di un valore di allarme	23
6.7	Come silenziare un allarme	23
6.8	Disattivazione / attivazione di un allarme	23
7.	Funzioni NAVIGATE	24
7.1	Funzione principale della Navigazione	24
7.2	Sotto funzioni di Navigazione	24
7.2.1	Riferimento di governo (steer reference) (Pilot OFF)	24
7.2.2	Angolo di governo (STR)	24
7.2.3	Smorzamento [SEA]	24
7.2.4	(SOG) e (COG)	24
7.2.5	(BTW) e (DTW)	24
7.2.6	Errore di fuori rotta [XTE]	25
7.2.7	Prossima rotta dopo la virata [NXT]	25
7.2.8	Verso un waypoint [Goto WP]	25
7.2.9	Latitudine e Longitudine (POS)	25
7.2.10	Stato dei satelliti [F: _ / SAT _]	25
7.3	Riferimenti di governo (Pilot)	26
7.3.1	Panoramica di riferimento di governo (Pilot)	27
7.3.2	Riferimento di governo (MEM)	27
7.3.3	Riferimento di governo (BTW)	28
7.3.4	Riferimento di governo (CTS)	29
7.3.5	Riferimento di governo (AWA)	29
8.	Funzioni WIND	31
8.1	Funzione principale del Vento	31
8.2	Sotto funzioni Vento	31
8.2.1	Velocità del vento apparente (AWS)	31
8.2.2	Angolo del vento apparente (AWA)	31
8.2.3	Smorzamento [SEA]	31
8.2.4	Velocità del vento vero (TWS)	32
8.2.5	Angolo del vento vero (TWA)	32
8.2.6	Direzione geografica del vento	32
8.2.7	Velocità di avanzo [VMG]	33
8.2.8	Funzione Trim [OFF %]	33
8.2.9	Velocità di avvicinamento al waypoint [WCV]	33
8.2.10	Direzione e velocità della corrente	33
9.	Funzione uomo in mare (MOB)	34
10.	Personalizzazione dello schermo	35
10.1	Spostamento e bloccaggio di una sotto funzione	35
10.2	Copiatura e bloccaggio di una sotto funzione	35
10.3	Funzioni presenti all'accensione	35
10.4	Cancellazione di una sotto funzione copiata o spostata	35
10.5	Bloccaggio temporaneo di funzioni alternative	36
11.	IMPOSTAZIONE	37
11.1	Modalità di impostazione	37
11.1.1	Le varie procedure di calibrazione sono suddivise in quattro gruppi:	37
11.1.2	Come accedere alla modalità di impostazione	37
11.1.3	Come cambiare una impostazione	37
11.1.4	Come tornare alla modalità strumento	37
11.1.5	Impostazioni di fabbrica	37
11.2	Calibrazione della velocità [C10]	38
11.2.1	Conferma [C10, RET]	38
11.2.2	Unità di misura velocità [C11, Unit KTS]	38
11.2.3	Funzione principale velocità [C13, tOP BSP]	38
11.3	Gruppo impostazioni della profondità [C20]	38



11.3.1	Conferma [C20, RET].....	38
11.3.2	Unità di misura della profondità [C21, Unit m].....	38
11.3.3	Unità di misura della temperatura [C23, Unit°C]	38
11.4	Gruppo impostazioni di navigazione [C30]	39
11.4.1	Conferma [C30, RET].....	39
11.4.2	Funzione principale di navigazione [C37, tOP HDC]	39
11.4.3	Unità di misura per latitudine e longitudine [C38, OFF SEC]	39
11.4.4	Prora e rilevamenti magnetici [47, OFF MAG]	39
11.5	Gruppo di impostazioni WIND [50].....	40
11.5.1	Conferma [C50, RET].....	40
11.5.2	Angolo del vento vero e apparente [C51, OFF TWA]	40
11.5.3	Unità di misura del vento [C52, Unit m/s].....	40
11.5.4	Funzione principale vento [C63, tOP WIA].....	40
11.6	Speciali stringhe NMEA	40
11.6.1	Velocità programmata della barca [TBS]	41
11.6.2	Dati angolari personalizzati [CAD]	41
11.6.3	Dati di rilevamento personalizzati [CFD]	41
11.6.4	Esempi di stringhe speciali NMEA	41
12.	Manutenzione e ricerca errori	42
12.1	Manutenzione	42
12.2	Ricerca degli errori	42
12.2.1	Generalità	42
12.2.2	Cosa è necessario conoscere sugli ecoscandagli	42
12.3	Inconvenienti e rimedi	43
12.4	Messaggi di errore della rete Nexus con cause e rimedi	45
13.	Specifiche	47
13.1	Specifiche tecniche	47
13.2	Introduzione alla rete Nexus e politica d'uso	47
13.3	Accessori opzionali	48
13.4	Glossario	50
14.	Garanzia	52



1. SPECIFICHE DEI COMPONENTI

1.1 Componenti forniti con lo strumento

1	Strumento NX2 Multi XL	(1)
1	Copri strumento	(2)
1	Manuale d'installazione e uso	(3)
1	Dima adesiva per fissaggio strumento	(4)
1	Coperchio di protezione esterno	(5)
1	Cavo di interconnessione, 8 metri	(6)
1	Magnete di inizializzazione (per primo avviamento)	(7)
5	Capicorda da 0,25 mm	(8)
5	Capicorda da 0,75 mm	(8)
2	Viti di fissaggio strumento	(8)
2	Dadi in plastica di montaggio strumento	(8)
1	Coperchietto posteriore connessioni	(8)
1	Morsettiera a 4 poli	(8)
1	Tubetto di grasso al silicone	(8)
2	Fascette di plastica	(8)

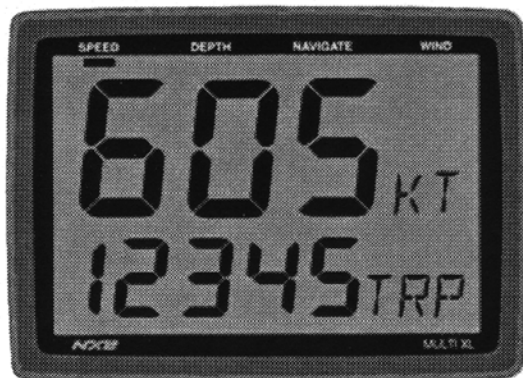
1.2 Registrazione del prodotto

Una volta controllato che l'imballo contiene tutte le parti elencate sopra, si suggerisce di dedicare qualche minuto alla compilazione della cartolina di garanzia che dovrà essere restituita al distributore nazionale.

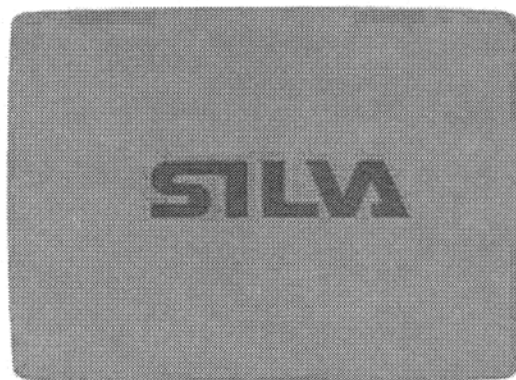
Con la spedizione della cartolina di garanzia, si otterrà la pronta ed esperta assistenza del distributore nazionale. Conservate la prova di acquisto. I vostri dati personali verranno inclusi nel nostro data base e questo che permetterà di inviarvi tempestivamente i cataloghi dei nuovi prodotti.

Per le condizioni della garanzia si veda il capitolo 14.

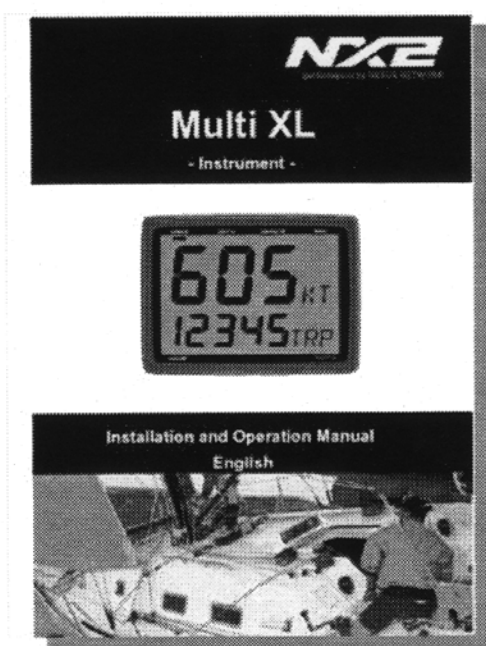




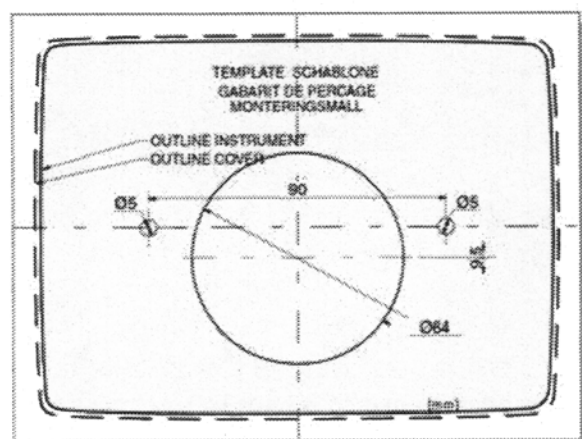
1



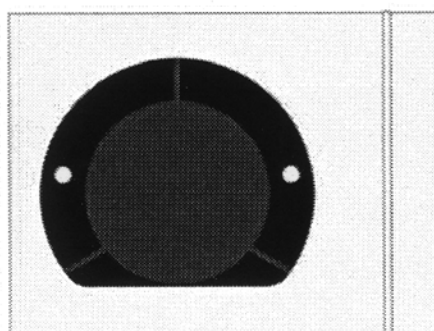
2



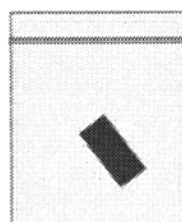
3



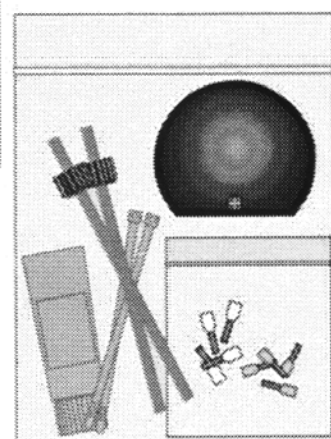
4



5



7



8



6



Benvenuti a bordo della rete Nexus!

Vi ringraziamo di aver scelto NX2 e vi diamo il benvenuto nel mondo della rete Nexus.

Mediante questo manuale avremo il piacere di aiutarvi nell'installazione, nell'impiego e nella comprensione della vostra nuova rete Nexus.

Il cuore della rete Nexus è il "server" al quale sono cagli strumenti, collegati i trasduttori della velocità, della profondità, della prora, del vento e della navigazione (GPS, Loran o Decca).

Dal Server parte il monocavo Nexus Network che invia l'alimentazione ed i dati che ripetono le informazioni inviate dal Server o da altri trasduttori NX2.

Il monocavo Nexus Network è stato realizzato rispettando gli standard industriali di bus dati RS 485, che consente di collegare fino a 32 diversi strumenti NX2 su di un unico cavo Nexus Network. La prima conseguenza di questo è la totale libertà di sviluppo della propria rete con il mutare delle esigenze. Il cavo Nexus Network è in grado di trasportare i dati ad una velocità 10 volte superiore a quella consentita dallo standard NMEA 0183.

Il collegamento del sistema è reso estremamente facile dall'impiego di un cavetto da 5 mm a quattro conduttori con capicorda e morsettiere. Nessuna necessità di praticare grossi fori ed il cavo può essere tagliato a misura. I collegamenti al server sono agevolati dal codice a colori e con i numeri di riferimento.

Il Multi Control NX2 è uno strumento multi funzione in grado di visualizzare contemporaneamente sia le funzioni principali sia quelle secondarie. È possibile personalizzare con facilità le combinazioni preferite di funzioni, mediante il metodo esclusivo di spostamento, copia e bloccaggio delle sotto funzioni.

Il grande schermo dello strumento offre ottime possibilità di visualizzazione da qualsiasi angolo di vista, anche i pieno sole. Sia lo schermo sia i quattro pulsanti di comando dispongono di retroilluminazione a luce rossa che può essere impostata su tre diversi livelli di intensità.

È disponibile un'ampia scelta di ripetitori analogici e di accessori opzionali. In particolare lo strumento analogico "Steer Pilot" (controllo di assetto) offre funzioni esclusive. Quando lo si utilizza unitamente con la funzioni di riferimento di virata (AWA), vi consentirà realmente di virare con il vento e di espandere gli angoli del vento di bolina o di lasco.

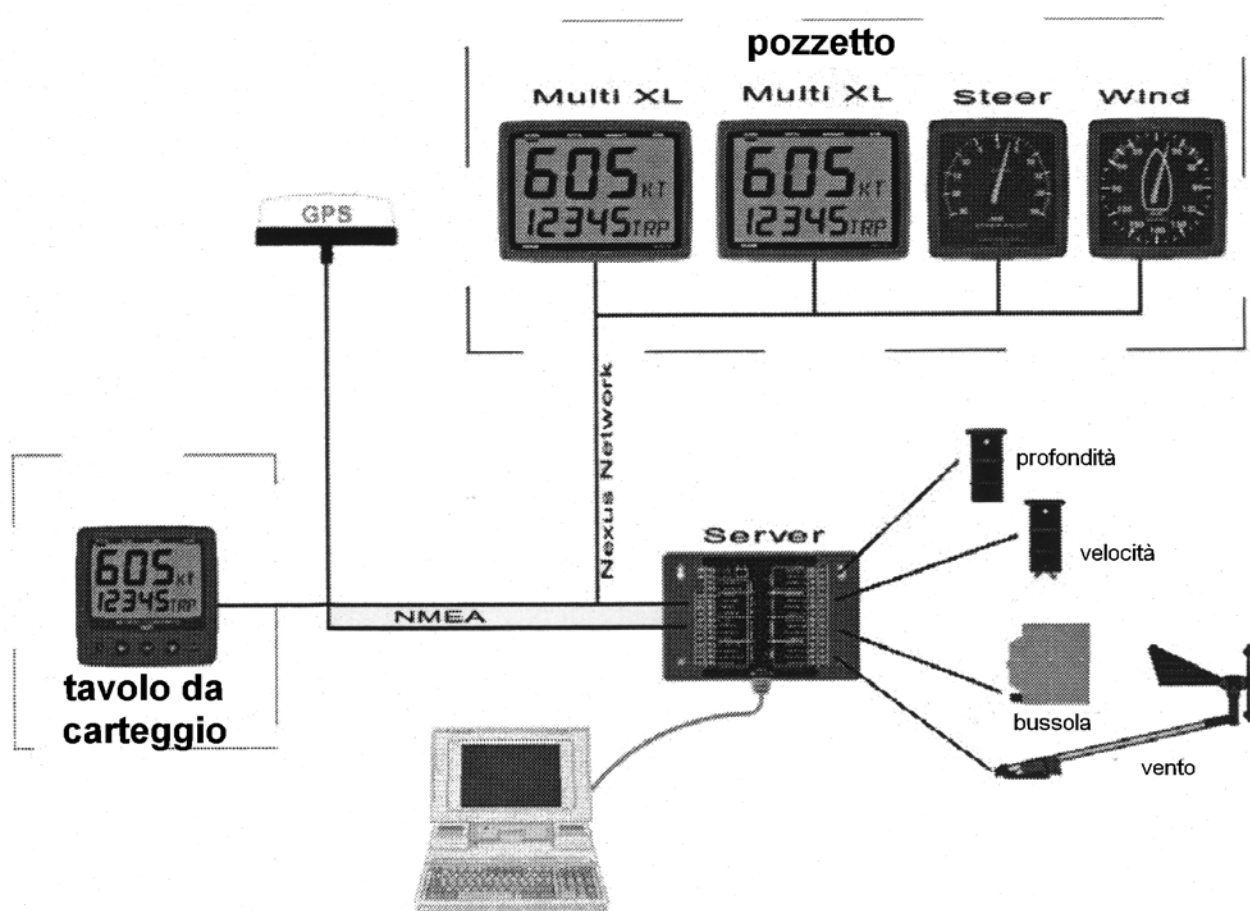
Questi strumenti NX2 sono coperti da una garanzia di due anni cosa che offre ai nostri clienti di affidarsi tranquillamente sugli NX2 e sui nostri impegni di qualità.

Per ottenere il massimo rendimento dal vostro nuovo strumento NX2, vi invitiamo a leggere attentamente e completamente il manuale prima di eseguirne l'installazione..

Vi ringraziamo ancora per aver scelto NX2. se ci incontrate in qualche fiera venite a salutarci farete sempre piacere.

Buona fortuna e buon vento!





2. INSTALLAZIONE

- **L'installazione si svolge in sei fasi principali:**

1. Leggere il manuale di installazione e impiego;
2. Pianificare il posizionamento dei trasduttori e degli strumenti;
3. Stendere i cavi;
4. Installare i trasduttori e gli strumenti;
5. Breve sosta per ammirare il proprio lavoro;
6. Apprendere le funzioni e tarare il sistema.

Prima di iniziare a forare ... riflettete bene sul come rendere l'installazione semplice e "pulita" come esige la vostra barca. Definire attentamente la posizione dei trasduttori, del server e degli strumenti. Tener conto dello spazio necessario a futuri nuovi strumenti.

- **Considerazioni su ciò che non va fatto:**

- non tagliare i cavi troppo corti. Lasciate dell'abbondanza ai cavi che si collegano al server in modo da consentirne una facile ispezione senza dover staccare tutti i cavi.
- Non applicare alcun sigillante dietro allo strumento. La speciale guarnizione di cui è dotato elimina la necessità di sigillanti.
- Non stendere i cavi nella sentina dove potrebbero trovarsi immersi nell'acqua.
- Non stendere i cavi in prossimità di lampade fluorescenti, motori o apparati trasmettenti: si eviteranno così i disturbi.
- Non aver fretta. Prendere il tempo che serve. È semplice realizzare una bella installazione.



- **Materiale necessario:**

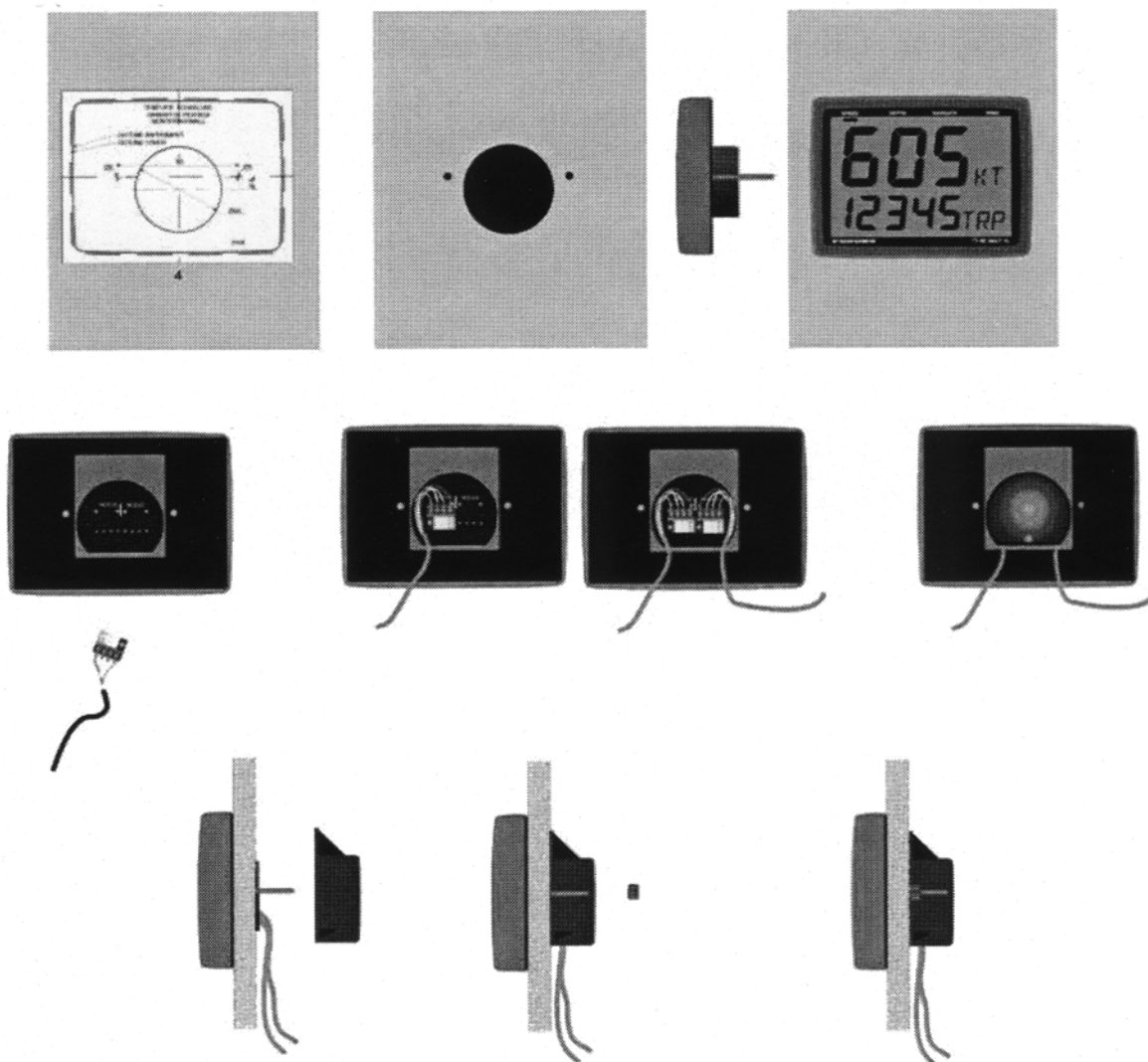
- Taglia fili e spella fili
- Cacciavite a croce piccolo e medio; cacciavite a lama piccolo.
- Sega a tazza da 63 mm per il foro di installazione dello strumento.
- Punta da trapano da 5 mm per le viti di montaggio.
- Fascette in plastica ferma cavi.

Se si hanno dei dubbi sull'installazione, richiedete l'intervento di un tecnico specializzato.



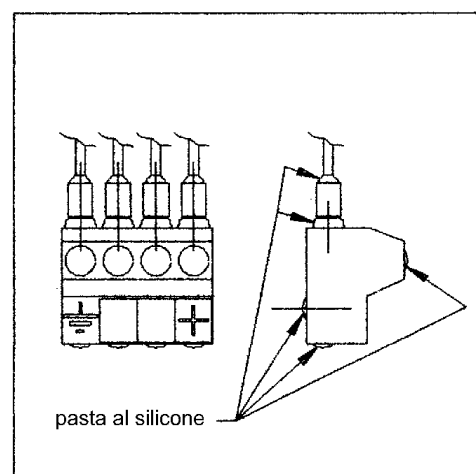
2.1 Installazione dello strumento

- Disporre la dima adesiva sulla posizione in cui si vuole installare lo strumento. Con la punta da 5 mm praticare i due fori per i due bulloncini di fissaggio. Con la sega a tazza praticare il foro da 63 mm per la morsettiere di collegamento dello strumento. Staccare la dima.



- Avvitare i due bulloncini di fissaggio allo strumento.
- Sistemare lo strumento nella sua sede.
- Stendere il cavo di rete Nexus dal server fino allo strumento
- Se si volesse tagliare il cavo di rete a misura, staccare la morsettiere a 4 poli e tagliare il cavo. Togliere per circa 35 mm la guaina esterna del cavo. Spellare i 3 conduttori per circa 6 mm (il quarto conduttore è la calza di schermo e massa). Graffiare i capicorda sui 4 conduttori mediante una pinza a becchi piatti.
- Fissare i capicorda sulla morsettiere a quattro poli. Cospargere i contatti con pasta al silicone come indicato in figura.

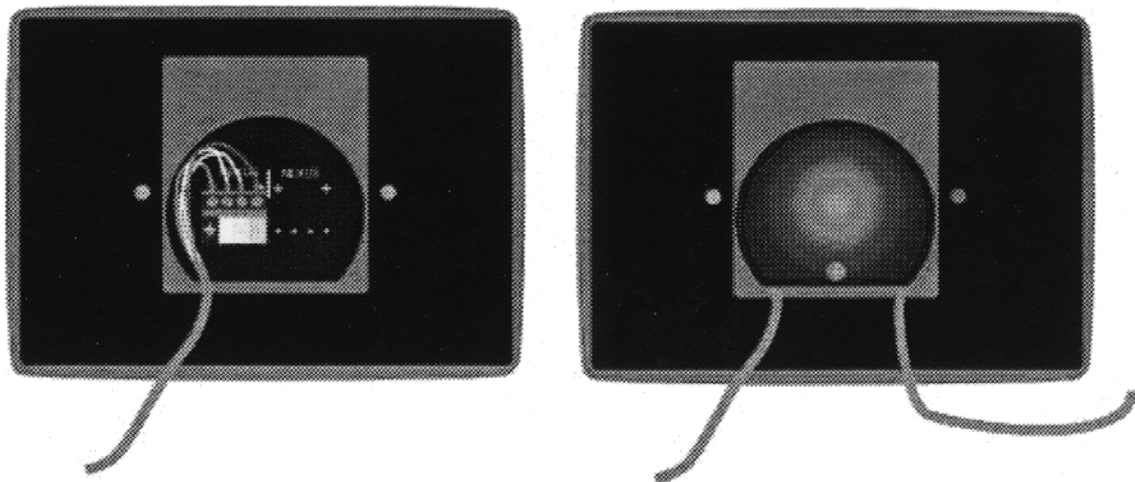
Nota: lo si deve fare per evitare le corrosioni



- Applicare la pasta al silicone sugli spinotti posti sul retro dello strumento. Inserire a pressione la morsettiere sugli spinotti. Inserire quindi il cavo a pressione nella sua guida.
- Montare il coperchietto posteriore di protezione delle connessioni.

- Far passare i cavi nelle apposite fessure del coperchio di protezione esterna.
- Non si chiuda completamente le fessure in quanto servono anche per il drenaggio.
- Sistemare il coperchio di protezione esterna.
- Avvitare i due dadi di fissaggio da dietro.

Attenzione! I due dadi dovranno essere semplicemente stretti a mano.



2.1.1 Collegamento dello strumento al Server

Tutti gli strumento NX2 sono collegati al cavo di rete Nexus in una catena aperta con collegamento a margherita. Utilizzano tutti la stessa morsettiera a 4 poli, con lo stesso codice colori.



3. PRIMO AVVIAMENTO

3.1 Inizializzazione dello strumento

All'accensione, lo strumento esegue un auto test. Per prima cosa sullo schermo compariranno tutti i segmenti, quindi comparirà la versione del software ed il numero identificativo ID di rete, il numero ID del bus master (normalmente il Server)..

Alla prima accensione dopo l'installazione, sullo schermo comparirà la scritta "Auto Init". A destra della parola Init compare un simbolo. Prender il magnete di inizializzazione fornito in dotazione e tenerlo sopra al simbolo. Il sensore magnetico che si trova all'interno dello strumento lo rileverà ed eseguirà l'inizializzazione automatica dello strumenti.

Passare all'inizializzazione dello strumento successivo.



Nota: prima di passare a premere il tasto SET sullo strumento successivo, attendere sempre che sullo schermo del primo compaia la scritta "Init OK".

Il Server attribuirà automaticamente al primo strumento il numero identificativo 16, al secondo 17 e così via. Nell'attribuire la numerazione identificativa di rete Nexus, il Server seguirà lo stesso ordine con cui si premerà il tasto **SET** sui vari strumenti.

L'esempio mostra che la versione dello strumento è la 4.0 e che l'ID logico attribuito è il 16. sulla riga inferiore compare il numero della versione del bus master (4,8) ed il suo identificativo (0).

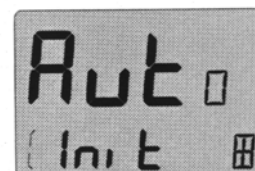
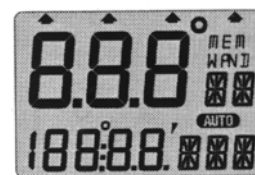
3.2 Re-inizializzazione dello strumento

Se per errore due strumenti avessero lo stesso numero ID, questo potrà causare dei disturbi e provocare il blocco del bus dati Nexus.

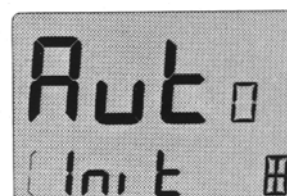
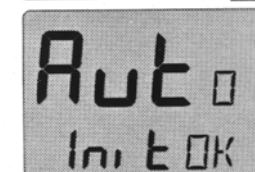
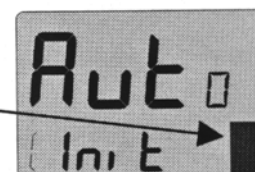
Per reinizializzare lo strumento, premere il tasto CLEAR sul Multi Control (o su un altro strumento munito di pulsantiera) durante la sequenza di avviamento, quando vengono visualizzati la versione ed il numero ID.

Si riavvierà così il procedimento automatico di auto test e verrà richiesto di premere il tasto KEY su tutti gli strumenti come detto sopra.

Nota! Nel caso la procedura di reinizializzazione non avesse successo, si suggerisce di staccare tutti gli strumenti con uguale numero ID meno uno e di ripetere la procedura di cui sopra.



Magnete



4. IMPIEGO

4.1 Come utilizzare il Multi XL

4.1.1 Generalità d'impiego

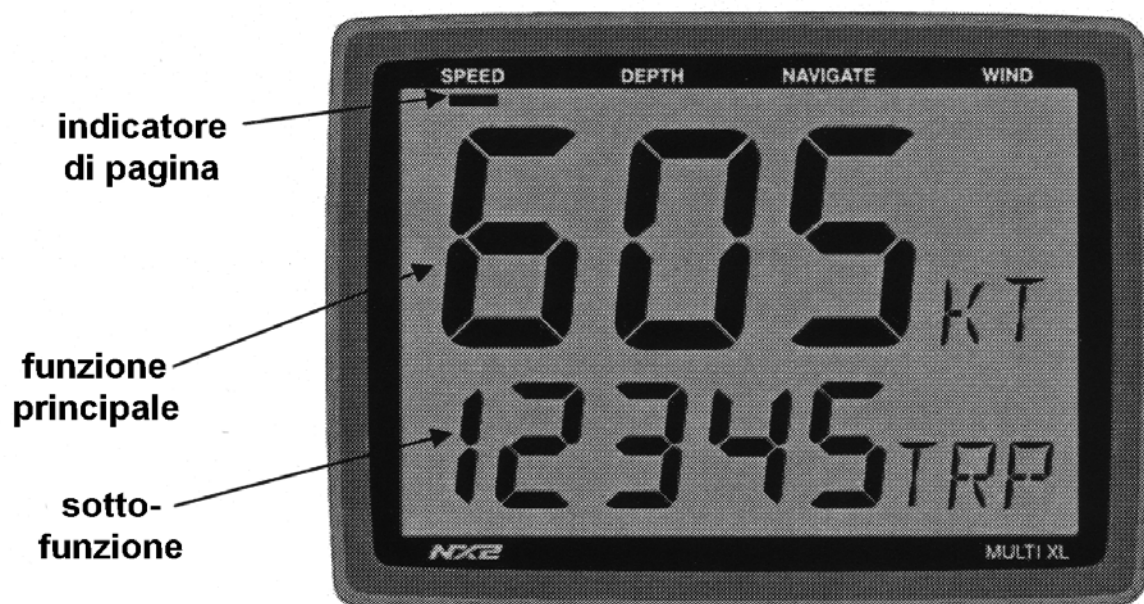
Nota! Il Multi XL può essere impiegato solamente dal Multi Control

Quando nella rete Nexus uno strumento NX Multi XL viene inizializzato e indirizzato dallo strumento Multi Control i pulsanti di quest'ultimo strumento potranno essere utilizzati per l'impiego del Multi XL. Il tutto funziona esattamente come un telecomando di un televisore domestico, ma questo strumento richiede un cavo per poter trasmettere i segnali.

Molte delle funzioni spiegate in questo manuale possono essere controllate a distanza utilizzando la pulsantiera dello strumento remoto ed osservando lo schermo del Multi XL oppure impostando i valori direttamente sullo strumento Multi Control.

Nota! Questo manuale descrive l'impiego del Multi XL mediante lo strumento Multi Control

4.2 Panoramica dello strumento



4.2.1 Schermo dello strumento

Lo schermo mostra due righe di informazioni. La riga superiore è quella della funzione principale con caratteri alti da 46,2 mm, mentre quella inferiore è quella della funzione secondaria con caratteri alti 22,5 mm.

4.2.2 Pagine dello strumento

Il Multi XL ha le sue funzioni suddivise in 4 "pagine". Il nome delle pagine è impresso lungo il bordo superiore dello schermo:

SPEED (velocità), DEPTH (profondità), NAVIGATE (navigazione) e WIND (vento)

La pagina selezionata viene indicata da uno speciale trattino che compare sotto al nome della funzione.

4.2.3 Funzioni dello strumento

Funzione principale: Ogni pagina ha la sua funzione principale, che verrà visualizzata quando si seleziona la pagina.

Sottofunzione: sotto ogni funzione principale vi è un elenco di sottofunzioni cui si può accedere agendo sui tasti **PIÙ** e **MENO**.

La combinazione delle funzioni può essere facilmente personalizzata (si veda il capitolo 10).

4.2.4 Modalità dello strumento

Modalità strumento: Modalità normale di funzionamento dello strumento.

Modalità setup: Consente l'impostazione della rete Nexus

Modalità modifica: Consente la modifica delle impostazioni (quando le cifre lampeggiano)

4.2.5 Impostazione centrale

L'impostazione centrale agisce su tutti gli strumenti collegati in rete. Molte delle impostazioni sono centrali come ad esempio "clear trip" (cancellazione percorso), "depth alarm" (allarme profondità), "lighting" (illuminazione) e "set steer reference" (impostazione del riferimento di governo).

4.2.6 Impostazioni locali

Le impostazioni locali agiscono solamente sullo strumento su cui vengono eseguite. Quando una impostazione è locale questo viene indicato dopo il nome della funzione. Tipiche impostazioni locali sono "boat speed dampening" (smorzamento della velocità della barca), e "units" (unità di misura). Queste impostazioni non verranno trasferite anche agli altri strumenti presenti nella rete Nexus.

4.2.7 Unità di misura dello strumento

Lo strumento può utilizzare unità di misura metriche o anglosassoni.
Per l'impostazione delle unità di misura si veda quanto detto al capitolo 11.

4.2.8 Accensione/spegnimento dello strumento

L'accensione e lo spegnimento degli strumenti in rete si esegue dall'interruttore posto sul pannello principale. I singoli strumenti infatti non dispongono di propri interruttori di accensione.



4.3 Indirizzamento del Multi XL dal Multi Control

Il Multi Control NX2 viene utilizzato per telecomandare il Multi XL.

Tutti gli strumenti digitali hanno, nella rete Nexus, un proprio numero ID esclusivo. All'accensione i numeri ID compaiono sullo schermo per un breve periodo.

Lo strumento illustrato a destra ha il numero identificativo 16 (mentre il numero della versione è 4.0).



Annotare che i numeri ID degli strumenti XL che si desidera controllare a distanza.

Andare ora alla funzione di comando a distanza [REM] sul Multi Control. La funzione di comando a distanza è una delle sottofunzioni della pagina PLUS.

Premere **SET** e il numero identificativo selezionato inizierà a lampeggiare.



Utilizzando i tasti **PIU** e **MENO** selezionare il numero di ID del Multi XL che si vuole comandare (lo schermo dello strumento in questione lampeggerà una volta quando viene selezionato). Premere **SET** per iniziare il comando a distanza.



Sullo schermo compariranno quattro pulsanti ad indicare che ci si trova in modalità telecomando. Il simbolo della pagina di quello strumento lampeggerà ad indicare che viene comandata a distanza.



Ora si possono utilizzare i quattro pulsanti:



Per uscire dalla modalità di telecomando, premere **CLEAR**.



4.3.1 PAGE (PAGE sul Multi Control)

Una pressione su **PAGE** sposta sulla pagina successiva (funzione principale). Nella modalità modifica, con **PAGE** si sposta il cursore sulla posizione accanto a destra.



4.3.2 Segno più (più sul Multi Control)

Una pressione su **PIU** sposta sulla sotto funzione precedente. Nella modalità di modifica aumenta il numero di una unità.



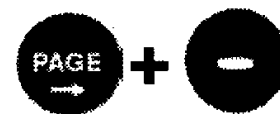
4.3.3 Segno meno (meno sul Multi Control)

Una pressione su **MENO** sposta sulla sotto funzione successiva.
Nella modalità di modifica diminuisce il numero di una unità.

4.3.4 Sinistra (PAGE e Meno sul Multi Control)

Premendo contemporaneamente i tasti **PAGE** e Meno ci si sposta sulla funzione precedente.

Nella modalità modifica, premendo contemporaneamente i tasti **PAGE** e meno si sposta il cursore di un posto verso sinistra.



4.3.5 SET (SET sul Multi Control)

Il tasto **SET** è simile al tasto Invio dei computer.

Una pressione su **SET** sblocca una cifra per consentirne la modifica.

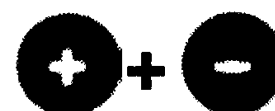
Una volta sbloccata la cifra sarà "attiva" (lampeggiante) e potrà essere modificata utilizzando i tasti **MENO**, **PIÙ** e **PAGE** secondo la necessità.

Una volta completata la modifica, bloccare la cifra premendo ancora il tasto **SET**.



4.3.6 Annullamento / cancellazione / ripristino (CLR sul Multi Control)

Premendo contemporaneamente i tasti **MENO** e **PIÙ**, nella modalità modifica si cancella una cifra, si annulla l'allarme, si azzerà il contatore o si chiude la funzione Uomo in mare, ecc..



4.3.7 Illuminazione

Lo strumento dispone di illuminazione a luce rossa per lo schermo ed i quattro tasti. L'illuminazione può essere impostata su tre diversi livelli.

Il modo più semplice per accendere l'illuminazione è quello di utilizzare la funzione Light sullo strumento Multi Control. Questa funzione accende l'illuminazione su tutti gli strumenti.

*Per accedere al comando dell'illuminazione sul Multi XL, premere e tener premuto per più di 2 secondi il tasto **PAGE**. Sullo schermo comparirà la scritta [Lit OFF] e l'illuminazione si accenderà per qualche istante.*

Per impostare uno dei 4 livelli di illuminazione (LOW, MED, MAX e OFF) premere **PIÙ**. Per bloccare il livello prescelto premere il tasto **SET**.

Il livello di illuminazione selezionato verrà automaticamente replicato su tutti gli strumenti collegati nel sistema. Quando l'illuminazione è attiva non è possibile ridurla o disattivarla su di un singolo strumento.

4.3.8 Modalità setup (SETUP sul Multi Control)

Per accedere alla modalità Setup, premere e tener premuto per più di 2 secondi il tasto **SET**.

Per tornare alla modalità strumento, quando sullo schermo comparirà la scritta [RET] premere il tasto **SET**.



5. FUNZIONI SPEED (VELOCITÀ)



5.1 Velocità - funzione principale

Indica la velocità della barca nell'acqua.

Le unità di misura disponibili sono i nodi (KT), i km/h (Kh) o le miglia/h (Mh) (si veda l'impostazione di C11).

La funzione principale sotto SPEED può essere impostata per visualizzare diversi tipi di velocità (si veda l'impostazione di C13).

5.2 Velocità - sottofunzioni

5.2.1 Registro di percorso (Trip Log – TRP)

Da 0 a 199,99 NM. Visualizzato solo in NM (miglia marine). È la distanza percorsa dal momento dell'accensione.

Per azzerare il registro di percorso premere contemporaneamente i tasti **MENO** e **PIU**.

6.05 KT

123.45 TRP

5.2.2 Registro di distanza percorsa totale (Total Log – LOG)

Da 0 a 19999 NM. Visualizzato solo in NM (miglia marine). Non può essere azzerato.

12345 LOG

5.2.3 Avvio del conteggio alla rovescia [STA]

Il conteggio alla rovescia è espresso in minuti e secondi.

Per scegliere il conteggio da –10, premere **SET**. Per attivarlo premere ancora **SET**.

Per attivare il conteggio da –5, premere il tasto **SET** dopo che sarà stato avviato qualsiasi conteggio alla rovescia con durate superiori ai 5 minuti.

- 10'5TA

Per scegliere qualsiasi altro conteggio alla rovescia, premere **SET** e quindi modificare il valore del tempo agendo ai tasti **PIU**, **MENO** e **PAGE** secondo la necessità.. Per attivarlo premere **SET**.

Le impostazioni possibili vanno da 01 a 59 minuti.

Durante gli ultimi 5 minuti si udrà un segnale acustico (bip) al passaggio di ogni minuto. Durante gli ultimi 10 secondi il segnale verrà emesso ad ogni secondo. Dalla fine del conteggio alla rovescia lo strumento cambierà visualizzazione passando all'indicazione del tempo trascorso dalla fine del conteggio.

5.2.4 Timer

Tempo trascorso dal momento dell'accensione, o dalla fine del conteggio alla rovescia, espresso in ore/minuti/secondi. Per azzerarlo premere contemporaneamente i tasti **MENO** e **PIU**.

12:04'52

5.2.5 Distanza [DST]

Distanza coperta dal momento dell'accensione o dall'azzeramento del timer.

Questa funzione viene azzerata quando il timer di partenza raggiunge lo zero o quando si azzerà il timer..

123.45 DST

5.2.6 Velocità media [AVS]

Velocità media raggiunta dal momento dell'accensione o dell'azzeramento del timer.

Questa funzione viene azzerata quando il timer di partenza raggiunge lo zero o quando si azzerà il timer.

4.56 AVS



5.2.7 Smorzamento [SEA]

Smorzamento della velocità misurata in acqua. Controlla il tempo di risposta ai cambiamenti della velocità.

Per cambiare lo smorzamento premere **SET**.

Per selezionare il livello di smorzamento premere **PIU** e scegliere fra:

[**LOW**] 1 sec, [**MID**] 5 sec e [**MAX**] 22 sec.

Per bloccare il valore impostato premere **SET**.

L'impostazione di fabbrica è su [**LOW**], per un utilizzo con mare calmo. Ma se il mare è agitato sarà probabilmente necessario stabilizzare le letture sullo schermo e scegliere quindi smorzamenti maggiori con [**MID**] o con [**MAX**]. La funzione di smorzamento è locale per ogni singolo strumento.



5.2.8 Profondità [unit/DPT]

Profondità dell'acqua misurata dalla superficie o dalla chiglia.

Le unità di misura disponibili sono: metri [m], piedi [FT], o fathoms [FA]. Si veda l'impostazione di C21.

Sullo schermo si alternano le indicazioni dell'unità di misura [unit] e del suo valore [DPT].

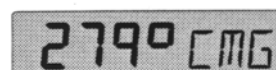


5.2.9 [CMG] e [DMG]

Rotta di avanzo [CMG] e distanza di avanzo [DMG].

La funzione è basata sul principio della navigazione stimata.

La funzione tiene traccia della rotta della barca in acqua e visualizza la rotta e la distanza su di una linea retta dalla posizione di partenza.



Individuate e segnate la posizione e azzerate [CMG/DMG]. Continuate la navigazione. Per individuare la nuova posizione, tracciare la rotta e la distanza sulla carta nautica.

La funzione si avvia all'accensione del sistema.

Per azzerare [CMG/DMG], premere assieme i tasti **MENO** e **PIU**.

Quando viene attivato il **MOB** (uomo in mare) questo azzerava temporaneamente la funzione [CMG/DMG].

I due valori si alternano sullo schermo. Per arrestare l'alternanza premere **SET**.

Per riattivare l'alternanza premere di nuovo **SET**.

5.2.10 [BTW] e [DTW]

Rilevamento del waypoint [BTW] e distanza dal waypoint [DTW].

Per la migliore comprensione della funzione si veda il disegno riportato all'inizio del manuale.

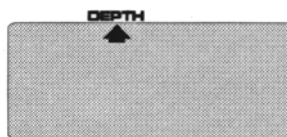
Per poter visualizzare questa funzione sarà necessario navigare verso un waypoint.

I due valori si alternano sullo schermo. Per arrestare l'alternanza premere **SET**.

Per riattivare l'alternanza premere di nuovo **SET**.



6. FUNZIONE DEPTH (PROFONDITÀ)



6.1 Generalità sulla profondità

Allarme attivo = il simbolo dei primi ['] compare sopra l'ultima cifra della profondità nella sottofunzione.

Allarme non attivo = non compare alcun simbolo dei primi ['].

Gli allarmi scattano se la profondità reale diventa inferiore (allarme bassofondo) o superiore (allarme altofondo) del valore impostato.

L'allarme consiste in un segnale acustico e visivo (la funzione principale e la sottofunzione lampeggiano).

Quando viene silenziato un allarme questo scatterà di nuovo se la profondità continuerà a differire dal valore impostato di 2/3 metri.

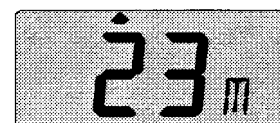
Se, al momento dello scatto dell'allarme, sullo schermo fosse presente una pagina diversa da DEPTH, la funzione di allarme impostata comparirà automaticamente sullo schermo lampeggiante e questo fino a quando l'allarme non verrà silenziato o disattivato. A questo punto lo strumento tornerà automaticamente alla pagina precedente.

NOTA: Perdita del segnale. Qualora per una durata di 3 secondi il trasduttore non ricevesse alcun eco di profondità, sullo schermo compariranno tre trattini [---] e questo fino a quando non verranno ricevuti ancora gli echi.

6.2 Depth – funzione principale

Profondità dell'acqua misurata dalla superficie o dalla chiglia in funzione dell'impostazione.

Le unità di misura disponibili sono: metri [m], piedi [FT], o fathoms [FA]. Si veda l'impostazione di C21).



6.3 DEPT – sottofunzione

6.3.1 Allarme bassofondo [SHA]

Profondità alla quale scatta l'allarme qualora la profondità reale diventi inferiore del valore impostato (si veda il paragrafo 6.4).



6.3.2 Allarme altofondo [DEA]

Profondità alla quale scatta l'allarme qualora la profondità reale diventi superiore del valore impostato (si veda il paragrafo 6.4).



6.3.3 Allarme d'ormeggio [ANC]

Quando si imposta l'allarme di ormeggio, lo strumento proporrà per prima cosa un valore per l'allarme bassofondo [SHA] (profondità reale meno 1,5 m) quindi un valore per l'allarme altofondo [DEA] (profondità reale più 1,5 m).

Si potrà o accettare i valori proposti oppure personalizzarli. La logica è quella che quando si è all'ormeggio, l'allarme avverta che la barca si sta spostando verso acque più profonde o più basse (vedi paragrafo 6.5).



6.3.4 Temperatura [TMP]

Temperatura dell'acqua. Unità di misura disponibili: gradi Centigradi [C] o gradi Fahrenheit [F]. Vedansi impostazioni di C23 e C24.

A rectangular digital display with a black background and white text. It shows '20°C' followed by 'TMP'.

6.3.5 Batteria [BAT]

Tensione della batteria misurata sul Server.

6.3.6 Velocità della barca [BSP/units]

Velocità della barca in acqua.

Le unità di misura possono essere scelte fra: nodi [KT], km/h [Kh] o miglia/h [Mh]. Vedasi l'impostazione di C11.

Sullo schermo si alternano la scritta BSP e l'unità di misura scelta.

A rectangular digital display with a black background and white text. It shows '13.3' followed by 'BAT'.A rectangular digital display with a black background and white text. It shows '6.05' followed by 'BSP'.

6.3.7 Prora [HDT/HDM]

Prora bussola, vera [HDT] o magnetica [HDM].

Vedansi le impostazioni di C32 e C47.

A rectangular digital display with a black background and white text. It shows '270°' followed by 'HDT'.A rectangular digital display with a black background and white text. It shows '07:35'59U'.

6.3.8 Ora universale [UTC]

Orario espresso in hr/min/sec. Questa funzione può essere visualizzata solamente se al sistema è collegato un GPS.

L'ora [UTV] è indicata dalla lettera [U] che compare dopo l'ora.

L'ora locale è indicata dalla lettera [L] che compare dopo l'ora.

Per impostare la propria ora locale [L], fuso orario rispetto all'[UTC], premere SET e a questo punto lampeggerà la prima cifra. Se si vuole aggiungere all' [UTC] scegliere il segno di sottolineatura [_].

Se si vuole invece ridurre l'[UTC] scegliere il segno meno [-], premendo PIU.

Per impostare il valore del fuso orario premere i tasti **PAGE**, **MENO** o **PIU** secondo necessità.

Per bloccare il valore scelto premere **SET**.

Esempio: nel Regno Unito l'impostazione dell'ora locale dovrà essere [- 00h ZON] durante l'inverno e un ora in più [- 01h ZON] in estate.

NOTA: i fusi orari di 0,5 ore non possono essere selezionati.

6.3.9 Ora di arrivo [TTG]

Ora di arrivo espressa in hr(min).

La funzione si basa sulla velocità reale della barca verso il prossimo waypoint.

Per poter visualizzare questa funzione sarà necessario essere in navigazione verso un waypoint.

A rectangular digital display with a black background and white text. It shows '13:42' followed by 'TTG'.

6.4 Impostazione a attivazione degli allarmi bassofondo [SHA] e altofondo [DEA]

Selezionare bassofondo [SHA] o altofondo [DEA], premere **SET**.

La prima cifra del valore preesistente inizia a lampeggiare.

Se si volesse azzerare il valore precedente, premere assieme i tasti **MENO** e **PIU**.

Per impostare la profondità desiderata premere agire sui tasti **MENO**, **PIU** e **PAGE** secondo necessità.

Per bloccare il valore impostato premere **SET**.

Dal momento di quest'ultima pressione su **SET** la funzione di allarme selezionata risulterà attiva, cosa che è indicata dalla presenza del simbolo ['] sopra l'ultima cifra della profondità nella sottofunzione.

6.5 Impostazione e attivazione dell'allarme ormeggio [ANC]

Selezionare l'allarme ormeggio [ANC], premere **SET**.

La prima cifra lampeggia.

Lo strumento proporrà un valore per l'allarme di bassofondo [SHA] (profondità reale più 1,5 m)

Per bloccare il valore premere **SET**, oppure selezionare una profondità personalizzata.

Il simbolo ['] comparirà sopra l'ultima cifra della profondità nella sottofunzione.

Lo strumento proporrà un valore per l'allarme di altofondo [DEA] (profondità reale più 1,5 m)

Per bloccare il valore premere **SET**, oppure selezionare una profondità personalizzata come spiegato al paragrafo 6.4.

Il simbolo ['] comparirà sopra l'ultima cifra della profondità nella sottofunzione.

6.6 Cancellazione di un valore di allarme

Selezionare la funzione di allarme che si vuole cancellare, premere **SET**.

La prima cifra lampeggerà.

Per cancellare l'allarme premere assieme i tasti **MENO** e **PIU**. Tutte le cifre verranno riportate a 0.

Premere **SET** per bloccare la funzione.

6.7 Come silenziare un allarme

Per silenziare un allarme che è scattato, premere un tasto qualsiasi.

Il suono di allarme cesserà così come cesserà il lampeggio sullo schermo.

L'allarme però scatterà di nuovo se la profondità supererà il valore selezionato di 2 m (bassofondo o altofondo).

6.8 Disattivazione / attivazione di un allarme

Selezionare la funzione di allarme che si vuole disattivare / attivare.

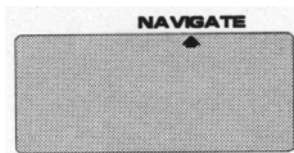
Per disattivare / attivare l'allarme premere assieme i tasti **MENO** e **PIU**.

Il simbolo ['] scomparirà / apparirà.



7. FUNZIONI NAVIGATE

7.1 Funzione principale della Navigazione



Prora compresa fra 000° e 359°.

Può essere visualizzata o la prora vera [HT] o la prora magnetica [HM]. Vedasi l'impostazione di C47.

La funzione principale della pagina NAVIGATE può essere impostata in modo da visualizzare diverse funzioni. Vedasi l'impostazione di C37.



7.2 Sotto funzioni di Navigazione

7.2.1 Riferimento di governo (steer reference) (Pilot OFF)

Visualizza la funzione di riferimento di governo selezionata. Questa funzione controlla anche quanto viene visualizzato sullo steer pilot (art. 20550-29). Il riferimento di governo può essere scelto fra cinque alternative diverse (Vedasi paragrafo 7.3)..



7.2.2 Angolo di governo (STR)

Visualizza il valore dell'angolo per la funzione di riferimento di governo selezionata (vedasi paragrafo 7.3).



7.2.3 Smorzamento [SEA]

Smorzamento della prora bussola.

Controlla il tempo di risposta dei cambiamenti di prora.

Per cambiare lo smorzamento premere **SET**.

Per selezionare il livello di smorzamento premere **PIU** e scegliere fra: [LOW] 1 sec, [MID] 5 sec e [MAX] 22 sec.

Per bloccare il valore impostato premere **SET**.

L'impostazione di fabbrica è su [LOW] per l'utilizzo in condizioni di mare calmo. Ma se il mare fosse agitato potrà essere necessario stabilizzare le letture sullo schermo e quindi scegliere [MID] o [MAX]. La funzione di smorzamento è una funzione locale che agisce solo su ogni singolo strumento.



7.2.4 (SOG) e (COG)

Velocità rispetto al fondo (SOG) e rotta rispetto al fondo (COG).

Le funzioni si alternano. Per arrestare l'alternanza premere **SET**.

Per riavviare l'alternanza premere ancora **SET**.



7.2.5 (BTW) e (DTW)

Rilevamento di un waypoint (BTW) e distanza da un waypoint (DTW).

Per visualizzare questa funzione, è necessario navigare verso un waypoint.

Le funzioni si alternano. Per arrestare l'alternanza premere **SET**.

Per riavviare l'alternanza premere ancora **SET**.



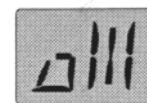
7.2.6 Errore di fuori rotta [XTE]

Distanza in miglia marina [NM] rispetto alla rotta desiderata.

Per poter visualizzare questa funzione, è necessario navigare verso un waypoint.

0.05 Δ

La propria barca è rappresentata dal simbolo triangolare e la rotta desiderata è rappresentata da tre linee verticali. Il simbolo triangolare vi dirà su quale lato della rotta si trova la barca. Si dovrà governare la barca facendo in modo che la lettura sullo schermo sia 0,00 NM, cosa che sta ad indicare che la barca si trova esattamente in rotta.

**7.2.7 Prossima rotta dopo la virata [NXT]**

Visualizza la prossima rotta dopo aver fatto la virata (se l'angolo di bordeggio sarà lo stesso sul bordo successivo).

160° NXT**7.2.8 Verso un waypoint [Goto WP]**

Visualizza qual'è il waypoint su cui si è deciso di dirigersi.

Goto WP**7.2.9 Latitudine e Longitudine (POS)**

Visualizza la posizione nel formato selezionato.

Il formato può essere selezionato fra: gradi, primi in centesimi, indicati dai simboli (.) e ('), oppure gradi/primi/secondi indicati solamente dal simbolo (' '). (Per selezionare il formato si veda l'impostazione di C38).

60°55' 10N17°55' 46E

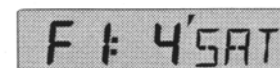
Le funzioni si alternano. Per arrestare l'alternanza premere **SET**.

Per riavviare l'alternanza premere ancora **SET**.

7.2.10 Stato dei satelliti [F: _ / SAT _]

Visualizza la qualità della ricezione ed il numero dei satelliti [SAT] impiegati.

Esempio 4SAT = 4 satelliti.

F: 4 SAT

7.3 Riferimenti di governo (Pilot)

La sotto funzione (Pilot) va intesa per essere utilizzata assieme allo strumento analogico opzionale Steer pilot (art. 20550-2) al fine di aiutare il timoniere a mantenere la prora desiderata.

La potente combinazione del Multi Control e del lo Steer Pilot analogico consente il reale impiego di sei funzioni.

Governo con la bussola: (MEM)

1. Governo bussola usando 1 memoria.
2. Bolina e lasco, usando le 2 memorie ed il pulsante trim. (vedasi la funzione TAC del Multi Control).

Governo col vento: (AWA)

3. Indicatore di bolina , esempio 35°
4. Indicatore di lasco, esempio 175°

Governo sul waypoint:

5. Rilevamento del waypoint (BTW)
6. Rotta da mantenere (CTS), comprendente velocità e direzione della corrente.

Quando viene selezionato un riferimento di governo lo Steer Pilot analogico viene immediatamente attivato. Lo strumento inizia ad indicare la differenza fra la prora o l'angolo desiderati e quelli reali. La logica impone di mantenere l'ago dello strumento puntato sullo (0) per restare sulla prora impostata.

Con lo Steer Pilot analogico versione 2.0, il (MEM) e il (BTW) funzionano con la COG (se è collegato un navigatore) anche se non è installata una bussola. La lettura analogica inizierà ad una velocità superiore ai 4 KT e si arresterà sotto i 2 KT.

Se non si dispone dello Steer Pilot analogico, la funzione può essere ugualmente utilizzata, se nella sotto funzione viene visualizzata la prora di riferimento selezionata (STR) e la si raffrontata con il valore reale della bussola visualizzato dalla funzione principale.

L'autopilota NX2 non può essere attivato dalla funzione di governo di riferimento. Ma quando l'autopilota NX2 verrà attivato in modalità bussola o vento sarà possibile modificare la prora dell'autopilota mediante le funzioni (MEM) e (AWA).

La funzione di riferimento di governo usata per ultima viene memorizzata e sarà attivata automaticamente all'accensione del sistema.



7.3.1 Panoramica di riferimento di governo (Pilot)

Funzione di riferimento di governo	tipo di riferimento	testo sullo schermo
(MEM) = prora bussola memorizzata in 1 o 2 memorie (TAC)	manuale	MEM
(BTW) = rilevamento del waypoint	automatico	WP
(CTS) = rotta da mantenere verso il waypoint, corretta per lo scarroccio e la corrente	automatico	MEM WP
(AWA) = angolo del vento apparente	manuale	WIND
(OFF) = Steer Pilot spento		

Quando una qualsiasi funzione di riferimento di governo viene attivata, il suo nome sullo schermo verrà copiato e visualizzato su tutti gli strumenti Multi Control collegati in rete.

7.3.2 Riferimento di governo (MEM)

Questa funzione richiede un trasduttore bussola NX2 o NMEA.

La funzione è semi automatica, nella fattispecie quando attivata, la prora bussola del momento viene copiata nella memoria. Successivamente si potrà cambiarne il valore manualmente.



Selezionare la sotto funzione (Pilot) e premere **SET**.

Sullo schermo lampeggerà la scritta (OFF) oppure la funzione di governo selezionata l'ultima volta.

Per selezionare il riferimento di governo (MEM), premere **PIÙ**.

Per attivare la funzione premere **SET**. Sullo schermo comparirà la scritta MEM.

La sotto funzione (STR) visualizzerà automaticamente il valore di (MEM) memorizzato.

Sullo schermo si alternano le scritte (MEM) e (STR).

Se si volesse cambiare il valore del riferimento di governo, premere **SET**. Il primo numero inizierà a lampeggiare.

Per impostare il nuovo valore premere i tasti **MENO**, **PIÙ** e **PAGE** secondo la necessità.

Per memorizzare la nuova impostazione premere **SET**:



Nota: Il valore della prora di riferimento di governo (MEM) può anche essere selezionato mediante il pulsante di trim opzionale, senza aver prima selezionato (MEM) nella funzione (Pilot OFF).

7.3.3 Riferimento di governo (BTW)

Questa funzione richiede un trasduttore bussola NX2 o NMEA e un navigatore GPS NX2 o NMEA.



Quando selezionata, la funzione visualizza (BTW) lo steer pilot analogico indicherà la differenza fra la prora bussola ed il rilevamento del waypoint (BTW).

La funzione potrà essere visualizzata solamente se il dispositivo di navigazione collegato sta navigando verso un waypoint.

Dato che il valore visualizzato è controllato dal dispositivo di navigazione, il suo valore non potrà essere modificato.

Selezionare la sotto funzione (Pilot) e premere **SET**.

Sullo schermo lampeggerà la scritta (OFF) o la funzione di riferimento di governo selezionata l'ultima volta.

Per selezionare il riferimento di governo (BTW) premere **PIÙ**.

Per attivare la funzione premere **SET**. Sullo schermo compare la scritta WP.

La sotto funzione (STR) visualizzerà automaticamente il valore memorizzato di (BTW).



7.3.4 Riferimento di governo (CTS)

Questa funzione richiede un trasduttore Log, un trasduttore bussola NX2 o NMEA e un navigatore GPS NX2 o NMEA.



Quando viene selezionata la funzione visualizza (CTS) e lo steer pilot analogico indicherà la differenza fra la prora bussola ed il rilevamento del waypoint (CTS) comprendente le correzioni per lo scarroccio e la corrente.

La funzione potrà essere visualizzata solamente se il dispositivo di navigazione collegato sta navigando verso un waypoint.

Dato che il valore visualizzato è controllato dal dispositivo di navigazione, questo valore non potrà essere modificato.

La funzione è compensata per lo scarroccio e la corrente, utilizzando i parametri della prora bussola, della velocità della barca nell'acqua, e della rotta e della velocità rispetto al fondo (COS/SOG) e del rilevamento del waypoint (BTW).

Selezionare la sotto funzione (Pilot) e premere **SET**.

Sullo schermo lampeggerà la scritta (OFF) o la funzione di riferimento di governo selezionata l'ultima volta.

Per selezionare il riferimento di governo (CTS) premere **PIÙ**.

Per memorizzare la funzione premere **SET**. Sullo schermo comparirà la scritta MEM WP.

La sotto funzione (STR) visualizzerà automaticamente il valore memorizzato di (CTS).

Sullo schermo si alternano le scritte (CTS) e (STR).

Questa funzione è impagabile quando si vuol percorrere la rotta più breve per raggiungere un waypoint.

7.3.5 Riferimento di governo (AWA)

Questa funzione richiede un trasduttore vento NX2 o NMEA.



La funzione è semi automatica, nella fattispecie quando attivata, l'angolo del vento del momento viene copiato nella memoria. Il valore potrà anche essere cambiato manualmente.

La funzione visualizza la deviazione da un valore preimpostato dell'angolo del vento e può essere utilizzata come indicatore di bordo bolina, oppure visualizzare in modo ingrandito l'angolo del momento.

Selezionare la sotto funzione (Pilot) e premere **SET**.

Sullo schermo lampeggerà la scritta (OFF) o la funzione di riferimento di governo selezionata l'ultima volta.

Per selezionare il riferimento di governo (AWA) premere **PIÙ**.

Per memorizzare la funzione premere **SET**. Sullo schermo comparirà la scritta WIND.

La sotto funzione (STR) visualizzerà automaticamente il valore memorizzato di (AWA).

Sullo schermo si alternano le scritte (AWA) e (STR).

Se si vuol cambiare il valore del riferimento di governo premere **SET**.

Il primo numero inizierà a lampeggiare.



Il simbolo di sottolineatura (_) sta per tribordo (destra), mentre il simbolo di meno (-) sta per babordo (sinistra).

Per impostare il valore agire ai tasti **MENO**, **PIÙ** e **PAGE** secondo necessità.

Per memorizzare il valore premere **SET**.

Quando si utilizza la funzione di riferimento di governo (AWA) assieme con lo steer pilot analogico, sarà possibile visualizzare una immagine ingrandita dell'angolo di bordeggiamento o corrente.

Utilizzare lo steer pilot analogico come un bolinometro:

Esempio: si supponga di aver impostato un angolo di 35° a dritta (35° | STR) come angolo di bordeggiamento. Quando l'indice dello strumento steer pilot analogico punterà esattamente sullo 0 ciò significherà che si sta bordeggiando esattamente sui 35°.

È ovviamente possibile utilizzare la funzione (AWA) anche quando si naviga di poppa per mantenere una andatura corretta e/o per ricevere l'avvertimento di strambata.

Esempio: si supponga di aver selezionato un angolo di lasco di 160° a sinistra (160° | STR) come angolo corrente. Quando l'angolo dello strumento steer pilot analogico punterà su 15° a sinistra ciò significherà che si sta lasciando sui 145°. Quando l'ago punta sullo 0 si sta lasciando sui 160°. Quando lo strumento indica 15° a dritta ciò significa che si sta lasciando sui 175°.

Di notte, quando è impossibile vedere i salti di vento, l'uso della funzione (AWA) assieme allo steer pilot analogico si rivelerà di grande utilità.

Questa è una funzione eccezionale che vi consente di “espandere” gli angoli del vento.

Quando un autopilota NX2 viene attivato in modalità vento, la funzione (AWA) sullo strumento Multi Control potrà essere utilizzata per eseguire una virata automatica.

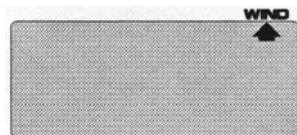
Il segno (-) posto davanti al valore dell'angolo del vento significa babordo (sinistra), mentre il segno di sottolineatura (_) indica tribordo (destra).

Basterà cambiare il simbolo posto davanti al valore dell'angolo del vento e l'autopilota NX2 provvederà ad eseguire automaticamente la virata.



8. FUNZIONI WIND

8.1 Funzione principale del Vento



La funzione principale del Vento consente di visualizzare l'angolo o la velocità del vento, siano essi veri o apparenti. L'angolo del vento è preceduto da un simbolo che ne indica la provenienza:

= vento da tribordo (sinistra)

= vento da babordo (dritta)

Il tipo di vento, vero o apparente, viene indicato da una lettera:

= vento apparente

= vento vero



L'impostazione di fabbrica per la funzione principale del vento è di angolo del vento apparente (AWA). In alternativa le impostazioni possibili sono angolo del vento vero [TWA], velocità del vento apparente [AWS], velocità del vento vero [TWS] o direzione del vento vero [TWD] (Si vedano le impostazioni di C51 e C63).

Se [C63] è impostata su [WIA], l'impostazione di [C51] dell'angolo del vento apparente [AWA] o di quello vero [TWA] deciderà quale sarà visualizzata nelle funzione principale. La [C51] deciderà anche cosa verrà visualizzato sullo strumento analogico dell'angolo del vento (art. 22115-01). Questo è fatto per consentire il passaggio dall'angolo del vento vero a quello del vento apparente su tutta la rete Nexus.

8.2 Sotto funzioni Vento

8.2.1 Velocità del vento apparente (AWS)

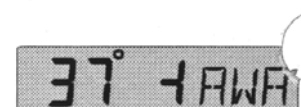
Il valore può essere visualizzato in m/s (m/s), nodi (KTS) o Beaufort (BF). (vedasi impostazioni di C52). Sullo schermo si alternano le unità di misura selezionate ed il valore di (AWS).



8.2.2 Angolo del vento apparente (AWA)

La funzione richiede un trasduttore Log.

Sullo schermo si alternano le unità di misura selezionate ed il valore di (AWA).



8.2.3 Smorzamento [SEA]

Smorzamento delle informazioni del vento. Controlla il tempo di risposta dei cambiamenti del vento.



Per cambiare lo smorzamento premere **SET**.

Per selezionare il livello di smorzamento premere il tasto **PIU** e scegliere fra:

[LOW] 1 sec, [MID] 5 sec e [MAX] 22 sec.

Per bloccare il valore impostato premere **SET**.



L'impostazione di fabbrica è su [LOW] per condizioni di mare calmo. Se però il mare fosse agitato potrà essere necessario stabilizzare le letture sullo schermo e selezionare [MID] o [MAX]. Lo smorzamento viene impostato in modo individuale su ogni singolo strumento.

8.2.4 Velocità del vento vero (TWS)

Anche questa funzione richiede un trasduttore Log.

La visualizzazione avviene in m/S (m/s), nodi (KTS) o Beaufort (BF).

Sullo schermo si alternano le unità di misura ed il valore del (TWS).

77 TWS

8.2.5 Angolo del vento vero (TWA)

Anche questa funzione richiede un trasduttore Log.

Sullo schermo si alternano le unità di misura ed il valore del (TWA).

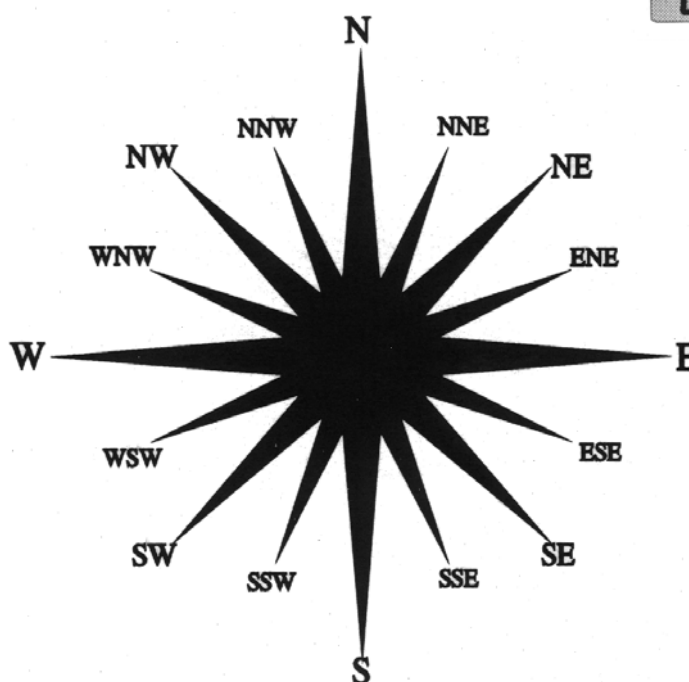
44° TWA

8.2.6 Direzione geografica del vento

Questa funzione richiede un trasduttore Log. Visualizza la direzione fra 000° e 359° assieme all'abbreviazione di ciascun punto cardinale così come illustrato:

226° SW

000.0° = N
 022.5° = NNE
 045.0° = NE
 067.5° = ENE
 090.0° = E
 112.5° = ESE
 135.0° = SE
 157.5° = SSE
 180.0° = S
 202.5° = SSW
 225.0° = SW
 247.5° = WSW
 270.0° = W
 292.5° = WNW
 315.0° = NW
 337.5° = NNW



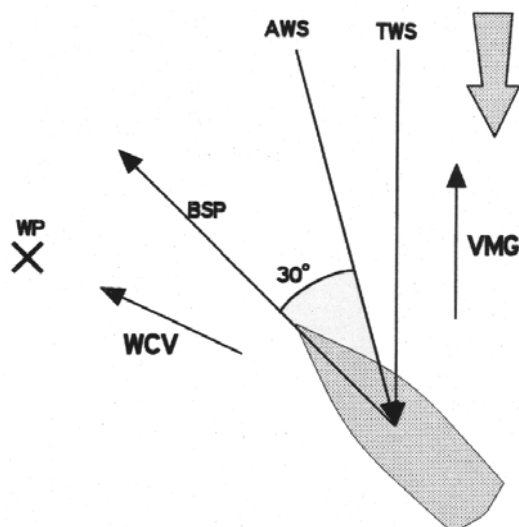
Se viene selezionata la prora magnetica, la direzione geografica del vento sarà anch'essa una direzione magnetica. (vedasi impostazioni di C47).



8.2.7 Velocità di avanzo [VMG]

Visualizza la velocità contro vento o la velocità in favore di vento esprimendola in nodi [KTS], chilometri ora [Km] o miglia all'ora [Mh]. Si veda il disegno. Sullo schermo si alternano le unità di misura ed il valore di (VMG).

4.40 VMG



8.2.8 Funzione Trim [OFF %]

Esprime il valore dell'assetto in percentuale.

Il riferimento dovrà essere impostato sul telecomando o sullo strumento del vento.

OFF 0/0

8.2.9 Velocità di avvicinamento al waypoint [WCV]

Visualizza la velocità rispetto al fondo con cui ci sta avvicinando al waypoint in [KTS], [Km] o [Mh]. (vedasi le impostazioni di C11).

Sullo schermo si alternano le unità di misura ed il valore del (WCV).

4.02 WCV

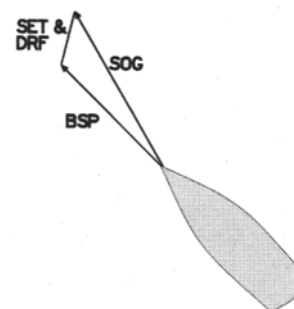
8.2.10 Direzione e velocità della corrente

Direzione della corrente [SET] e velocità della corrente [DRF].

Le due funzioni si alternano. Per arrestare l'alternanza premere SET.

Per riavviare l'alternanza premere di nuovo SET.

240° SET



9. FUNZIONE UOMO IN MARE (MOB)

Questa funzione vi guiderà a ritroso verso la posizione in cui si è verificato l'incidente ed è stato premuto il pulsante (MOB).

La funzione Uomo in mare (MOB) può essere attivata dal server mediante l'apposto pulsante esterno oppure dallo strumento GPS Navigator.

Per attivare la funzione (MOB) premere il pulsante (MOB) collegato al server.

Un breve segnale acustico di allarme verrà emesso per avvertire l'equipaggio. Quindi la scritta (MOB) inizierà a lampeggiare.

L'errore di fuori rotta verrà visualizzato sulla funzione principale e su tutti gli altri strumenti NX2..

Nella sotto funzione verrà visualizzata la distanza che separa dal MOB.

Quello che è necessario fare è restare calmi e indirizzare la barca sulla rotta indicata fino a recuperare il membro di equipaggio caduto in mare.

Per disattivare la funzione (MOB) premere contemporaneamente i pulsanti **MENO** e **PIU** sul Multi Control..



10. PERSONALIZZAZIONE DELLO SCHERMO

Tutte le sotto funzioni sono organizzate in un elenco sotto la funzione principale. La prima posizione nell'elenco delle sotto funzioni è un campo vuoto. Si potrà scegliere la propria sotto funzione preferita dallo stesso elenco oppure trasferirla e memorizzarla da una qualsiasi altra pagina.

10.1 Spostamento e bloccaggio di una sotto funzione

Esempio: nella pagina SPEED spostare e bloccare la sotto funzione DEPTH (DPT) all'inizio dell'elenco delle sotto funzioni.

Selezionare la pagina SPEED, individuare la sotto funzione profondità (DPT).
Premere assieme il tasto **PAGE** e **SET**. Tutte le cifre lampeggiano.
Per spostare e bloccare la sotto funzione all'inizio dell'elenco, premere **SET**.

Ogni volta che verrà selezionata la pagina SPEED, la sotto funzione (DPT) verrà visualizzata all'inizio dell'elenco delle sotto funzioni.

10.2 Copiatura e bloccaggio di una sotto funzione

Esempio: si voglia copiare e bloccare la sotto funzione della velocità del vento vero (TWS) dalla pagina WIND alla pagina SPEED.

Selezionare la pagina WIND ed individuare la sotto funzione (TWS).
Premere assieme il tasto **PAGE** e **SET**. Tutte le cifre lampeggiano.
Per spostare e copiare sulla pagina SPEED, premere **PAGE**.
Per bloccare la sotto funzione premere **SET**.

Ogni volta che verrà selezionata la pagina SPEED, verrà visualizzata la sotto funzione (TWS).

La sotto funzione copiata rimane nella sua posizione originaria. Viene solamente copiata in una seconda posizione dove prenderà il posto del campo libero nell'elenco delle sotto funzioni.

Nota: Al fine di evitare incomprensioni la sotto funzione smorzamento [SEA] non può essere spostata.

10.3 Funzioni presenti all'accensione

L'ultima combinazione di funzione principale e sotto funzione, così come impostate al paragrafo 10.1 o 10.2, sarà al prima pagina che apparirà sullo schermo al momento dell'accensione.

10.4 Cancellazione di una sotto funzione copiata o spostata

Esempio: si voglia cancellare dalla pagina SPEED la sotto funzione velocità del vento vero (TWS), spostata in precedenza.

Selezionare la combinazione pagina SPEED e sotto funzione [TWS].
Premere assieme i tasti **PAGE** e **SET**. Tutte le cifre lampeggiano.
Per cancellare la sotto funzione spostata, premere assieme i tasti **MENO** e **PIU**.
La sotto funzione viene cancellata e la funzione principale continua a lampeggiare. Per tornare alla visualizzazione originaria premere **SET**.



10.5 Bloccaggio temporaneo di funzioni alternative

Alcune funzioni si alterneranno automaticamente fra due funzioni.
Per esempio il rilevamento di un waypoint (BTW) e la distanza dal waypoint (DTW).

Per arrestare l'alternanza premere **SET**.
Per ripristinare l'alternanza premere ancora **SET**.



11. IMPOSTAZIONE

11.1 Modalità di impostazione

Per ottenere le massime prestazioni dalla vostra rete Nexus, è molto importante procedere alla impostazione e alla calibrazione della rete. I valori impostati verranno registrati in una memoria non volatile, cosa che significa che questi non verranno cancellati quando si spegne l'impianto. Per poter visualizzare una panoramica delle impostazioni eseguite, si raccomanda di prendere nota di quanto fatto.

11.1.1 Le varie procedure di calibrazione sono suddivise in quattro gruppi:

C10 – calibrazione della velocità (SPEED)
C20 – calibrazione della profondità (DEPTH)
C30 – calibrazione della navigazione (NAVIGATE)
C50 – calibrazione del vento (WIND)

11.1.2 Come accedere alla modalità di impostazione

Per accedere alla modalità di calibrazione premere e tener premuto per più di 2 secondi il tasto **SET**.
Per passare al gruppo di impostazioni successive premere **PAGE**.
Per scegliere un codice di calibrazione nei vari gruppi premere i tasti **MENO** e **PIÙ**.

11.1.3 Come cambiare una impostazione

Per cambiare il valore di una calibrazione premere **SET**.
Per selezionare il valore di calibrazione agire ai tasti **MENO**, **PIÙ** e **PAGE** secondo necessità.
Per bloccare il valore impostato premere **SET**.

11.1.4 Come tornare alla modalità strumento

Per tornare alla modalità precedente, premere **SET** quando sullo schermo comparirà la scritta [RET].

11.1.5 Impostazioni di fabbrica

Accanto ad ogni impostazione sono state elencate le impostazioni di fabbrica, quando disponibili. Questo consente, se necessario, di ritornare manualmente alle impostazioni originarie. Non è disponibile alcun sistema per tornare automaticamente alle impostazioni di fabbrica. Questo dovrà essere fatto manualmente.

La maggior parte delle impostazioni sono centralizzate ossia hanno effetto su tutti gli strumenti in rete. La funzioni con esclusivo effetto locale vengono indicate sullo schermo.

NOTA: la spiegazione riportata qui sopra viene menzionata solamente qui e non sarà ripetuta per ciascuna impostazione.



11.2 Calibrazione della velocità [C10]

11.2.1 Conferma [C10, RET]

Per ritornare alla modalità strumento normale premere **SET**.

11.2.2 Unità di misura velocità [C11, Unit KTS]

Unità di misura per la velocità. Nodi (KTS), km/h (K/h) o miglia/h (m/h).

Impostazione di fabbrica [KTS]. Impostazione locale.

11.2.3 Funzione principale velocità [C13, tOP BSP]

Impostazione di fabbrica [BSP]. Impostazione locale.

Selezionare l'informazione che si vuole visualizzare come funzione principale sotto la pagina SPEED.

Funzione	Descrizione	Sigla
[BSP]	Velocità della barca in acqua, misurata dal trasduttore LOG	KT
[SOG]	Velocità rispetto al fondo, misurata dal navigatore	GS
[TBS]	Velocità programmata da un PC, trasmessa via NMEA al server	TB
[VMG]	Velocità di avanzo, misurata dal navigatore	VG
[WCV]	Velocità di avvicinamento al waypoint misurata dal navigatore	WV
[DRF]	Velocità della corrente, misurata dal navigatore e dai trasduttori Log e bussola	DF

11.3 Gruppo impostazioni della profondità [C20]

11.3.1 Conferma [C20, RET]

Per ritornare alla modalità normale premere **SET**.

11.3.2 Unità di misura della profondità [C21, Unit m]

Unità di misura della profondità. Metri (m), piedi (FT) o fathom (FA). Impostazione di fabbrica su [m]. Impostazione locale.

11.3.3 Unità di misura della temperatura [C23, Unit°C]

Unità di misura della temperatura. Gradi centigradi (C), gradi Fahrenheit (F). Impostazione di fabbrica su [C]. Impostazione locale.



11.4 Gruppo impostazioni di navigazione [C30]

11.4.1 Conferma [C30, RET]

Per ritornare alla modalità normale premere **SET**.

11.4.2 Funzione principale di navigazione [C37, tOP HDC]

L'impostazione di fabbrica è [HDC]. Impostazione locale.

Selezionare l'informazione che si vuole visualizzare come funzione principale sotto la pagina NAVIGATE.

Funzione	Descrizione	Sigla
[HDC] o HM	Prora bussola, misurata dal trasduttore bussola	HT
[COG]	Rotta rispetto al fondo, misurata dal navigatore	CG
[SET]	Direzione della corrente, misurata dal navigatore e dai trasduttori Log e bussola	ST
[NXT]	Rotta sul bordo successivo, misurata dai trasduttori vento, bussola e Log.	NX
[BTW]	Rilevamento del waypoint, misurata dal navigatore	BW
[TWD]	Velocità del vento vero, misurata dai trasduttori Log, vento e bussola e dal navigatore.	WD
[CAD]	Dati angolari personalizzati trasmessi via NMEA dal PC al Server	CA

11.4.3 Unità di misura per latitudine e longitudine [C38, OFF SEC]

Formato dei dati di posizione Latitudine e Longitudine. Impostazione di fabbrica [OFF].

[OFF] = Posizione in gradi, primi e centesimi di primo.

Indicata dal segno [,] dopo i primi.

[ON] = Posizione in gradi, primi e secondi.

Nessun segno [,] dopo i primi..

11.4.4 Prora e rilevamenti magnetici [47, OFF MAG]

Impostazione di fabbrica [OFF].

Impostazione locale, è efficace solamente sullo strumento indipendente Multi XL su cui è impostata.

[ON] = Tutte le prore e i rilevamenti saranno magnetici.

[OFF] = Tutte le prore e i rilevamenti saranno veri.

NOTA: La variazione magnetica in gradi deve essere impostata con lo strumento Multi Control [C33 VAR]

NOTA: Nella funzione [Goto WP], il rilevamento di ciascuna tratta verrà sempre visualizzato come rilevamento vero.



11.5 Gruppo di impostazioni WIND [50]

11.5.1 Conferma [C50, RET]

Per tornare alla modalità precedente premere **SET**.

11.5.2 Angolo del vento vero e apparente [C51, OFF TWA]

Selezionare angolo del vento vero [TWA] o apparente [AWA] come impostazione centralizzata di rete degli angoli del vento. Anche lo strumento opzionale analogico dell'angolo del vento (Wind angle) visualizzerà le stesse informazioni. Questo viene fatto per consentire di passare fra gli angoli del vento vero ed apparente sull'intera rete Nexus.

NOTA: L'impostazione di [C63] dovrà prima essere fissata su [WIA] in modo da attivare quello che è stato selezionato dell'impostazione di [C51].

C51 [OFF] = visualizzazione dell'angolo del vento apparente

C51 [ON] = visualizzazione dell'angolo del vento vero.

L'impostazione di fabbrica è [OFF].

11.5.3 Unità di misura del vento [C52, Unit m/s]

Unità di misura per la velocità del vento. Metri al secondo [m/s], nodi [KTS] o Beaufort [BF].

L'impostazione di fabbrica è [m/s].

11.5.4 Funzione principale vento [C63, tOP WIA]

Si possono selezionare 5 opzioni. L'impostazione di fabbrica è [WIA].

Seleziona la funzione da visualizzare come principale sotto la pagina WIND.

[WIA]: Angolo del vento vero [TWA] o apparente [AWA], in relazione a come è stato impostato C51, [ON] = vero, [OFF] = apparente.

[AWA]: Visualizzerà su questo strumento l'angolo del vento apparente [AWA] indipendentemente da come è stato impostato C51.

[TWA]: Visualizzerà su questo strumento l'angolo del vento vero [TWA] indipendentemente da come è stato impostato C51.

[AWS]: Visualizzerà su questo strumento la velocità del vento apparente [AWS] indipendentemente da come è stato impostato C51. A lato della velocità del vento comparirà la sigla [AW].

[TWS]: Visualizzerà su questo strumento la velocità del vento vero [TWS] indipendentemente da come è stato impostato C51. A lato della velocità del vento comparirà la sigla [TW].

[TWD]: Visualizzerà su questo strumento la direzione del vento vero [TWD] indipendentemente da come è stato impostato C51. A lato del valore dell'angolo del vento comparirà la sigla [WD].

11.6 Speciali stringhe NMEA

Il Server può leggere due speciali stringhe NMEA che possono essere inviate da un PC. Una contiene la TBS (velocità programmata della barca), mentre l'altra il CAD (dati angolari personalizzati) e il CFD (dati di rilevamento personalizzati). Questi tre dati verranno ritrasmessi sulla rete e potranno essere visualizzati come sottofunzioni sugli strumenti Multi XL.

NOTA: [TBS] e [CAD] possono essere visualizzati anche come funzioni principali.



Vedasi l'impostazione di C13 e di C37.

11.6.1 Velocità programmata della barca [TBS]

Per accedere alla sottofunzione [TBS] selezionare la pagina SPEED e la sottofunzione vuota. Premere quindi contemporaneamente **PAGE** e **SET**, seguiti da **PIU** e **MENO** anch'essi premuti assieme.

11.6.2 Dati angolari personalizzati [CAD]

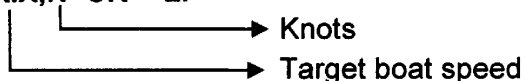
Per accedere alla sottofunzione [CAD] selezionare la pagina NAVIGATE e la sottofunzione vuota. Premere quindi contemporaneamente **PAGE** e **SET**, seguiti da **PIU** e **MENO** anch'essi premuti assieme.

11.6.3 Dati di rilevamento personalizzati [CFD]

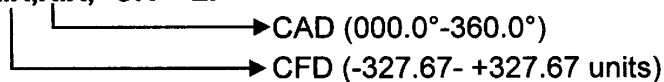
Per accedere alla sottofunzione [CFD] selezionare la pagina WIND e la sottofunzione vuota. Premere quindi contemporaneamente **PAGE** e **SET**, seguiti da **PIU** e **MENO** anch'essi premuti assieme.

11.6.4 Esempi di stringhe speciali NMEA

\$PSILTBS,X.X,N<CR><LF>



\$PSILCD1,X.X,X.X,<CR><LF>



12. MANUTENZIONE E RICERCA ERRORI

12.1 Manutenzione

- Per pulire lo strumento, usare solamente una soluzione di sapone neutro e risciacquare con acqua dolce.
- Non usare detersivi o dispositivi di lavaggio ad alta pressione.
- Almeno una volta all'anno, verificare tutte le connessioni ed applicarvi sopra dell'altra pasta al silicone.
- Utilizzare sempre l'apposito coperchio per proteggere lo strumento quando non è in uso.
- Riporre gli strumenti ed i trasduttori quando non vengono utilizzati per lunghi periodi: è opportuno ri-muovere sia gli strumenti che i trasduttori e conservarli in luogo riparato.

12.2 Ricerca degli errori

12.2.1 Generalità

Prima di ricorrere all'aiuto del concessionario NX2, si invita a verificare i seguenti punti ed a preparare un elenco di:

- Tutti gli strumenti ed i trasduttori collegati, indicandone la versione del software;
- Numeri ID del data bus della rete Nexus per ciascuno strumento (viene visualizzata all'accensione)

Nella maggior parte dei casi le cause degli inconvenienti delle apparecchiature elettroniche vanno ricercati nell'installazione e nei difetti di collegamento:

- L'installazione e i collegamenti siano stati eseguiti come da istruzioni dei rispettivi strumenti e trasduttori.
- Le viti delle morsettiere siano state strette a fondo.
- Non vi siano corrosioni in nessun punto di collegamento.
- Nessun terminale sia lento provocando così corto circuito con i terminali adiacenti.
- Nessun cavo sia stato piegato malamente o risulti sciupato.
- La tensione della batteria sia sufficiente e comunque superiore a 10 V CC.
- Il fusibile non sia bruciato ed il circuit breaker non sia sganciato.
- Il fusibile sia del tipo giusto.
- Non vi siano due strumenti con lo stesso numero identificativo ID (vedasi capitolo 3.2)

12.2.2 Cosa è necessario conoscere sugli ecoscandagli

Il principio di funzionamento dell'ecoscandaglio è quello di misurare il tempo che impiega un breve segnale acustico a raggiungere il fondo e a ritornare sul trasduttore.

I cambiamenti dell'eco sono dovuti alle caratteristiche del fondo, a spessi strati di acqua salata o a termoclini, a irregolarità della vegetazione presente sul fondo, ai pesci, ecc. Grazie agli avanzati trattamenti del segnale emesso queste variazioni ambientali di solito non influenzano le misure di profondità.

In alcuni casi si potrebbero comunque riscontrare disturbi transitori. Nell'elenco che segue sono riportate le spiegazioni dei disturbi nella misura della profondità e come compaiono sullo schermo degli strumenti.

In generale, quando una barca è all'ormeggio in un porto con attorno altre barche, si potrebbero ricevere disturbi provenienti da altri ecoscandagli, da catene o altri dispositivi d'ormeggio che possono provocare misure di profondità errate.



12.3 Inconvenienti e rimedi

Funzione	Schermo	Causa	Rimedio	setup
BTW	Nessun valore	Nessun waypoint selezionato	Selezionare un waypoint	
BTW	Nessun valore	Selezione del master di navigazione errata	Selezionare un master di navigazione corretto	C75
Bussola	Nessuna lettura [---]	Impostazione errata di COG: COG impostata su ON ma nessun navigatore selezionato	Impostare COG su OFF	C38
Bussola	Nessun valore [---]	Trasduttore bussola Nexus e C76 su ON	Impostare C76 su OFF	C76
Bussola	Nessun valore [---]	Trasduttore bussola NMEA e C76 impostato su OFF	Impostare C76 su ON	C76
Bussola	Valore di COG errato	Impostazione dello smorzamento errata	Impostare correttamente lo smorzamento	C72
Bussola	Valori errati	Impostazione errata della variazione magnetica	Impostare correttamente la variazione magnetica	C32
Bussola	Valori errati	Non è stata eseguita l'auto-deviazione	Eseguire l'auto-deviazione	C33
Bussola	Valori errati	Insuccesso nella auto-deviazione	Verificare e ripetere l'auto-deviazione	C34 C33
Bussola	Valori errati	Errata impostazione del disallineamento del trasduttore bussola	Impostare correttamente il disallineamento del trasduttore bussola	C36
Bussola	Valori errati	Selezione errata di magnetico/vero	Impostare correttamente	C47
Bussola	Valori errati	Montaggio errato del trasduttore	Verificare che il trasduttore non sia stato montato sotto-sopra. Montare correttamente	
Bussola	Valori errati	Disturbi magnetici	Verificare che non vi siano materiali ferrosi nei pressi del trasduttore	
Bussola	Valori errati	Impostazione errata dello smorzamento	Impostare lo smorzamento in modo corretto	Sotto funzione pagina NAV
Bussola	Nessun valore Compass Data	C71 impostato erroneamente su [ON] (Compass Data)	Correggere l'impostazione su [OFF]	C71 in Compass Data
Profondità	Valori errati	Unità di misura errate	Correggere l'impostazione delle unità di misura	C21
Profondità	Valori errati	Errata calibrazione della posizione del trasduttore profondità	Calibrare correttamente la posizione del trasduttore profondità	C22
Profondità	Nessun valore [---]	Profondità dell'acqua fuori della portata del trasduttore		
Profondità	Nessun valore [---]	Acqua profonda e fondale soffice		
Profondità	Nessun valore [---]	La barca è fortemente sbandata		
Profondità	Nessun valore [---]	Ci si trova nella corrente di un elica con forte presenza di bolle d'aria		
Profondità	Valori errati	Ci si trova nella corrente di un elica con forte presenza di bolle d'aria		
Profondità	Nessun valore [---]	Collegamento difettoso sulla scatola di amplificazione	Verificare i collegamenti	
Profondità	Nessun valore [---]	Montaggio interno: scarsa penetrazione del segnale a causa dello spessore dello scafo	Passare all'installazione di un trasduttore passante	
Profondità	Nessun valore [---]	Montaggio interno: presenza di aria fra il trasduttore e lo scafo	Installare di nuovo il trasduttore	
Profondità	Valori errati	Navigazione sopra banchi di pesce con fondo irregolare o con alta vegetazione		
Profondità	Valori errati	Grossi strati di acqua salata o presenza di termoclini		
Profondità	Valori errati	Acque fortemente agitate con particelle di sabbia o altre contaminazioni		



Profondità	Valori errati (in porto – all'ancora)	Disturbi provenienti da altri trasduttori		
Profondità	Valori errati (in porto – all'ancora)	Disturbi provenienti da catene o da altri dispositivi di ormeggio.		
DTW	Nessun valore	Nessun waypoint selezionato	Selezionare un waypoint	
DTW	Nessun valore	Selezione errata del master di navigazione	Correggere la selezione del master di navigazione	C75
NMEA out	Nessun valore sull'unità NMEA	Selezione errata della stringa di uscita NMEA	Selezionare la stringa NMEA desiderata	Da C79 a C94
NMEA out	Valori assenti o errati	Collegamento incerto di uscita NMEA	Verificare i collegamenti	
NMEA in	Valori assenti o errati	Collegamento incerto di entrata NMEA	Verificare i collegamenti	
NMEA in	Nessun valore	Errata stringa NMEA trasmessa	Verificare le impostazioni dell'unità trasmittente	
Posizione	Nessun valore	Scelta sbagliata della sorgente di posizione	Correggere la selezione della sorgente di posizione	Config NEXUS/NMEA posizione nel GPS Navigator
Posizione	Valori errati	Impostazione errata della compensazione di latitudine e longitudine	Correggere l'impostazione della compensazione di latitudine e longitudine	C39 C40
Posizione	Valori errati	Impostazione errata dell'origine geodetica locale	Correggere l'impostazione dell'origine geodetica.	C46
Velocità	Nessuna velocità [---]	Impostazione errata di SOG: SOG impostata su ON me in assenza di navigatore	Impostare SOG su OFF	C13
Velocità	Nessuna velocità [000]	Elicetta bloccata	Pulire l'elichetta	
Velocità	Nessuna velocità [000]	Elicetta bloccata a causa di residui di antivegetativa	Pulire il passascafo e l'elichetta	
Velocità	Valore di SOG errato	Impostazione errata dell'apparato	Correggere l'impostazione dell'apparato	C11
Velocità	Valore di SOG errato	Errata impostazione dello smorzamento	Correggere l'impostazione dello smorzamento	C12
Velocità	Valori errati	Unità di misura sbagliate	Correggere l'impostazione delle unità di misura	C11
Velocità	Valori errati	Errato valore di calibrazione	Correggere la calibrazione	C12
Velocità	Valori errati	Errata impostazione dello smorzamento	Correggere l'impostazione dello smorzamento	Sottofunzione pagina SPEED
Vento	Nessun valore [---]	Trasduttore vento Nexus e C77 impostato su ON	Impostare C77 su OFF	C77
Vento	Nessun valore [---]	Trasduttore vento NMEA e C77 impostato su OFF	Impostare C77 su ON	C77
Vento	Valore della velocità errato	Unità di misura sbagliate	Correggere l'impostazione delle unità di misura	C52
Vento	Angolo del vento errato	Selezione errata dell'angolo del vento	Correggere la selezione dell'angolo del vento	C51
Vento	Angolo del vento errato	Errata impostazione della correzione di allineamento dell'unità testa d'albero	Correggere l'impostazione dell'allineamento dell'unità testa d'albero	C54
Vento	Angolo del vento errato	Errata impostazione dei valori di calibrazione del vento	Correggere l'impostazione dei valori di calibrazione del vento	Da C55 a C62
Vento	Valori errati	Cattivo collegamento del cavo	Verificare i collegamenti del trasduttore vento e del connettore passante di coperta	
Vento	Valori errati	Errata impostazione dello smorzamento	Correggere l'impostazione dello smorzamento	Sottofunzione pagina WIND
Vento	Nessun valore [---] Wind Data	Impostazione errata di C71 [ON] (Wind Data)	Correggere l'impostazione di C71 su [OFF]	C71 Wind Data



12.4 Messaggi di errore della rete Nexus con cause e rimedi

Se viene visualizzato un messaggio di errore [Err #], ciò significa che la rete Nexus ha rilevato un inconveniente.

Il messaggio può aiutare nella diagnosi della causa e suggerire il rimedio all'inconveniente.

Per uscire da un messaggio di errore, premere un tasto qualsiasi. Se non fosse possibile uscire, spegnere e riaccendere il sistema, quindi procedere al rimedio suggerito qui di seguito.

Nota: Per gli errori segnati con [*], contattare il distributore nazionale per accordarsi sulla restituzione dell'apparato per la rettifica dell'inconveniente.

N.	Messaggio e causa	Rimedio	*
01	Attivato timeout dispositivo di controllo	Spegnere e riaccendere	*
02	Frame dati della rete Nexus mancanti	Verificare i collegamenti e il setup	
03	Nessun dato ricevuto nei 10 secondi	Verificare i collegamenti	*
04	Lettura EEPROM	Spegnere e riaccendere	*
05	Scrittura EEPROM	Spegnere e riaccendere	*
06	Errore di memoria RAM	Spegnere e riaccendere	
07	Auto log pieno nella bussola GPS	Liberare la memoria di auto log	*
08	Interruzione di ripristino	Spegnere e riaccendere	*
09	Auto installazione EEPROM, o errore di trasmissione NMEA (solo Server Nexus)	Spegnere e riaccendere	
10	Errore di campo, dovuto a input erraneo, es.: 17° 70' = troppi primi	Correggere il formato di input	
11	Impostazione errata del telecomando. Il comando non può essere eseguito	Verificare i collegamenti e le impostazioni	
12	Nessuna risposta dal navigatore	Verificare i collegamenti e le impostazioni del navigatore	
13	Waypoint non definito	Definire il waypoint	
14	Comando impossibile quando utilizzato con navigatore esterno NMEA	Usare solo comandi possibili	
15	Comando impossibile quando in modalità telecomando	Usare solo comandi possibili	
16	L'auto deviazione non è possibile	Verificare la presenza di forti campi magnetici, montaggio rovesciato del trasduttore o sua impostazione errata	
17	Fallita verifica dell'auto deviazione	Non è stato completato il giro e ¼ o vi sono forti disturbi magnetici	
18	Auto deviazione. Funzione respinta	Funzione respinta in quanto la bussola è impegnata nella procedura di auto deviazione	
19	Insuccesso dell'auto deviazione	Errore superiore a 1,5°. La barca ha probabilmente incontrato una grossa onda durante il procedimento	
20	Errore di comunicazione da GPS a CPU	Spegnere e riaccendere	*
21	Mancato rilevamento del GPS (tempo scaduto)	Superato il tempo massimo di ricerca dei satelliti. L'antenna potrebbe essere coperta. verificare la sua posizione.	
22	Errore di comunicazione da GPS a CPU	Spegnere e riaccendere	
23	Ignorati i dati DGPS (RTCM)	Cambiare l'impostazione del DGPS (RTCM)	
24	Cattivo rilevamento del GPS, nessun rilevamento (tempo scaduto)	Verificare la disposizione dell'antenna GPS	
25	Nessuna risposta dall'autopilota. L'oggetto non è collegato	Verificare i cavi di collegamento e il fusibile	
26	L'apparato non si accende in quanto il voltaggio è troppo basso	Verificare la tensione di alimentazione	*



27	Server occupato da un oggetto esteso o da errore	Impostare lo strumento GPS Navigator su master	
28	Errore del comando di rotta. Il banco di memoria dei waypoint è pieno	Liberare spazio nel banco di memoria	
29	La modalità DGPS si è interrotta	Verificare il ricevitore DGPS	
30-41	Riservati all'unità di asservimento dell'autopilota Nexus	Si consulti il manuale dell'autopilota Nexus	
42	Cattivo input del trasduttore / cattiva misura	Spegnere e riaccendere	*



13. SPECIFICHE

13.1 Specifiche tecniche

Dimensioni:	Strumento Multi XL: 113 x 157 x 23 mm
Cavo dello strumento:	8 metri
Alimentazione:	12 V CC (10-16 V) – lo strumento ha la protezione di polarità
Assorbimento a 12 V:	Strumento Multi XL 0,09 W; con l'illuminazione massima: 0,66 W
Temperature :	In magazzino: da -30° a +80°C Di impiego: da -10° a +70°C
Peso:	Strumento Multi XL: 435 g
Involucro:	Strumento Multi XL: impermeabile

Conformità CE

I prodotti sono conformi ai requisiti EMC per immunità ed emissioni in accordo con EN 50 08-1.

13.2 Introduzione alla rete Nexus e politica d'uso

Introduzione:

Il data bus Nexus è un sistema di trasmissione e ricezione multiple progettato espressamente per le applicazioni nel settore della navigazione marittima. Utilizza lo standard RS485 che consente un massimo di 32 unità trasmettenti e/o riceventi collegate a formare una rete locale. I dati vengono trasmessi sincroni con 1 start-bit, 8 data-bits, 1 bit di parità, 2 bit di stop a 9600 baud.

Politica d'uso:

Il data bus Nexus è aperto per nuovi utilizzi ed applicazioni senza alcuna licenza o royalty. Il data bus è, tuttavia, proprietà del produttore, il che significa che è necessario seguire le specifiche al fine di proteggere le disposizioni del produttore riguardanti le prestazioni e la sicurezza d'uso del data bus Nexus. Per la maggior parte delle applicazioni su PC, per il controllo dei dati in tempo reale, per la modifica e la memorizzazione dei waypoints su files PC, sul Server e/o sul GPS NX2, sarà molto utile l'interfaccia full duplex (art.n. 21248). L'interfaccia viene fornita con il cavo di collegamento dal PC al Server o agli strumenti NX2 e/o al GPS NX2. Alla porta seriale RS232 del PC verrà collegato il connettore a 9 pin D-sub.



13.3 Accessori opzionali

Di seguito viene riportato un elenco completo degli accessori disponibili. Per maggiori informazioni si invita a contattare il concessionario NX2 locale.

NX2 completi

22118-3	Multi control con Server e 8 metri di cavo
22118-2	Multi Control con Server e trasduttori Speed Log e Depth con 8 metri di cavo
22118-1	Trasduttori Speed Log e Depth con 8 metri di cavo
22118-4	Dispositivo Wind, con trasduttore, 25 metri di cavo e staffa per testa d'albero
22118-5	Dispositivo Bussola, con trasduttore 35° e 8 metri di cavo
22118-6	Navigatore GPS, con antenna GPS e 8+10 metri di cavo.

NX2/Nexus trasduttori

22120-1	Server completo con 3 m di cavo di alimentazione
20707	Trasduttore Log/Temp con 8 metri di cavo per Nexus e Star
19915-8	Trasduttore Depth con 8 metri di cavo (solo per NX2)
21731	Trasduttore Bussola 35° con 8 metri di cavo
20860	Trasduttore Bussola 45° con 8 metri di cavo
20721	Trasduttore Vento, con 25 metri di cavo e staffa di testa d'albero
20721-1	Trasduttore CF-vento in fibra di carbonio, lunghezza 1260 mm, 380 g, senza cavo
20594	Cavo per albero Nexus
21721	Scatola MTC (compensazione torsione albero) con 8 metri di cavo per strumento vento
69980	Scatola MRC (sensore di compensazione torsione albero)
21970	Antenna GPS con uscita NMEA 0183
21735	Staffa per antenna GPS e trasduttore Bussola 35° per montaggio a paratia

Strumenti digitali NX2 (forniti tutti con 0,2 metri di cavo)

22117-1	Strumento Speed Log
22117-3	Strumento Multi Control
21117-4	Strumento dati del Vento
21117-5	Strumento dati Bussola
21117-6	Strumento navigatore GPS
21117-7	Strumento autopilota

Strumenti analogici NX2 (forniti tutti con 0,2 metri di cavo)

21115-01	Angolo del vento analogico NX2
21115-02	Bolinometro NX2
21115-03	Trim della Velocità NX2
21115-05	Velocità analogica NX2 0-16 nodi
21115-06	Velocità analogica NX2 0-50 nodi
21115-07	Profondimetro analogico NX2 0-200 m
21115-08	Profondimetro 0-600 piedi
21115-09	Angolo di barra NX2
21115-10	Bussola analogica NX2
21115-11	Velocità analogica GPS NX2 0-16 nodi
21115-12	Velocità analogica GPS 0-50 nodi
21115-13	Rotta analogica GPS

Strumenti di controllo remoto Nexus

21210	Strumento di controllo remoto (RCI), con controllo Autopilota, 5 m di cavo e staffa
21218-1	Staffa per strumento di controllo remoto
20966	connettore a 4 poli, nuovo modello (consente connessioni cavo-cavo)



Nexus Multi XL

21680-1	Strumento Multi XL, 4 metri di cavo (il controllo di Multi XL richiede RCI o Multi center)
21684-1	Set Multi XL, strumento Multi XL e strumento di controllo remoto
69995	Staffa albero XL, in alluminio per Multi XL e Nexus/Star 110x110 mm

GPS NX2

22118-6	Navigatore GPS, con antenna GPS e 8+10 metri di cavo
22117-6	Strumento navigatore GPS
21970	Antenna GPS, con uscita NMEA 0183
20992-2	Staffa per antenna GPS, in plastica con filettature 1"x14 tpi
21735	Staffa per antenna GPS e trasduttore bussola 35° per montaggio a paratia

Componenti autopilota Nexus

22117-7	Strumento autopilota
21210	Strumento di controllo remoto, con controllo autopilota, 5 m di cavo e staffa
22115-09	Angolo barra analogico NX2

21035-2	Unità Servo A-1510, con 8 metri di cavo
20860	Trasduttore bussola 45°, con 8 metri di cavo
21731	Trasduttore bussola 35° con 8 metri di cavo
21036	Trasmittitore angolo di barra RFU-25, 15 metri di cavo, giunto a sfera 230mm x 2
69981	Trasmittitore lineare angolo di barra

21134	Complessivo pompa PF-03 12 V
21134-24	Complessivo pompa PF-03 24 V
21341	Complessivo pompa PF-03S 12 V, con elettrovalvola
21341-24	Complessivo pompa PF-03S 24 V, con elettrovalvola
21136	Propulsore lineare AN-23, braccio 229 mm, spinta 680 kg
69991-12	Propulsore lineare integrato HP-40, braccio 254 mm, spinta 500 kg



13.4 Glossario

A	Angolo
ADJ	Regolazione (adjust)
ANC	Ancora
ANC	Allarme ormeggio
Arrival	Arrivo
ARC	Cerchio d'arrivo
AVS	Velocità media (average speed)
AWA	Angolo vento apparente
AWS	Velocità vento apparente
BAT	Batteria
BF	Beaufort
BOD	Rilevamento della destinazione
BSP	Velocità della barca
BTW	Rilevamento del waypoint
C	Centigradi
CE	Comunità Europea
C10	Calibrazione 10
CAL	Calibrazione
CG	Rotta rispetto al fondo
CHK	Verifica (check)
CMG	Rotta di avanzo
CMP	Bussola (compass)
COG	Rotta rispetto al fondo
CTS	Rotta da tenere
CU	Unità centrale
d	Differenziale
D/R	Navigazione stimata
DEFAULT	Impostazione di fabbrica
DEV	Deviazione
DMG	Distanza di avanzo
DEA	Allarme alto fondo
DPT	Profondità
DRF	Velocità della corrente (drift)
DST	Distanza
DTW	Distanza dal waypoint
E	Est
EDIT	Modifica
EMC	Compatibilità elettromagnetica
EN	Normativa europea
F	Fahrenheit
F1-F9	Figura di merito
FA	Fathoms
FT	Piedi
GLL	Latitudine longitudine geografiche
GoTo	Vai a
GPS	Global Positioning System
HDM	Prora magnetica
HDT	Prora vera
HM	Prora magnetica
HT	Prora vera
id	Identità
Init	Inizializzazione
Insert	Inserimento



Km	Chilometri all'ora
KT	Nodi
KTS	Nodi
L	Locale
LAT	Latitudine
LCD	A cristalli liquidi
LGD	Origine geodetica locale
LOG	Registro della distanza totale
LON	Longitudine
LOW	Basso
MAX	Massimo
m/s	metri al secondo
MEM	Memoria
Mh	Miglia all'ora
MID	Medio
MN	Nord magnetico
MOB	Uomo in mare (Man Over Board)
m	Metro
N	Nord
NAV	Navigazione
NM	Miglio marino
NMEA	National Marine Electronic Association
NXT	Prossimo
OCA	Allarme fuori rotta
RET	Invio
Roll	Rollio
S	Sud
S/A	Selective Availability (disponibilità selettiva)
SAT	Satellite
SEA	Mare
SEC	Secondi
SET	Direzione della corrente
SHA	Allarme bassofondo
SOG	Velocità rispetto al fondo
STA	Start (partenza)
STR	Governo
SW	Sud ovest
TAC	Tattica
TMP	Temperatura
TRP	Percorso (trip)
TTG	Tempo mancante
TWA	Angolo del vento vero
TWS	Velocità del vento vero
UTC	Ora universale coordinata
VAR	Variazione
VMG	Velocità di avanzo
W	Ovest
WCV	Velocità di avvicinamento al waypoint
WP	Waypoint
XTE	Errore di fuori rotta
-	Meno
—	Più
	Vento da babordo (sinistra)
	Vento da tribordo (dritta)
	La barca è a sinistra del percorso desiderato
	La barca è a destra del percorso desiderato



14. GARANZIA

Generalità

Tutti i nostri prodotti sono progettati e costruiti in modo da soddisfare i più elevati standard industriali. Se i prodotti vengono installati, assistiti ed utilizzati in modo corretto, così come descritto nel manuale d'installazione e d'uso, assicureranno affidabilità e durata. La nostra rete mondiale di Distributori potrà fornirvi le informazioni e l'assistenza di cui potrete aver bisogno praticamente in ogni luogo del mondo.

Si invita a leggere ed a compilare la scheda di garanzia e di spedirla al concessionario nazionale per la registrazione del prodotto.

Garanzia limitata

La garanzia copre le riparazioni delle parti difettose a causa di errori di produzione e comprende la manodopera quando la riparazione avviene nella nazione di acquisto. La durata della garanzia è specificata nel manuale del prodotto, ed ha inizio dalla data di acquisto. Le condizioni di garanzia sotto riportate sono le uniche garanzie offerte dal Costruttore e non potranno essere estese in alcun modo per termini espliciti o impliciti. Il costruttore esclude specificamente l'implicita garanzia di commerciabilità e rispondenza ad impieghi particolari.

CONDIZIONI

- La scheda di garanzia allegata e la prova di acquisto con la data, dovranno essere esibite ogni qual volta si richieda interventi in garanzia. Gli interventi dovranno essere richiesti attenendosi alla procedura indicata di seguito.
- La garanzia non è trasferibile e si applica solamente all'acquirente originario.
- La garanzia non si applica ai prodotti il cui numero di serie è stato asportato, con installazione sbagliata, o con erronea protezione con fusibile, utilizzati in modo improprio, danneggiati per cause esterne, incluso in questo l'assistenza e/o la modifica non approvata dal costruttore o dai suoi concessionari autorizzati, oppure soggetti all'uso al di fuori dei parametri specificati per il prodotto stesso.
- Il costruttore non compenserà per i danni conseguenti, in modo diretto o indiretto, il malfunzionamento del prodotto. Il costruttore non sarà responsabile di eventuali danni personali provocati dall'uso del prodotto.
- Il costruttore ed i suoi distributori o concessionari nazionali non sono responsabili per gli oneri relativi alle prove in mare, ai sopralluoghi per l'installazione o alle visite alla barca per il controllo dell'apparecchiatura, sia essa in garanzia o no. Per questo tipo di interventi ci si riserva il diritto di addebitare i costi a tariffe ragionevoli.
- Il costruttore si riserva il diritto di sostituire qualsiasi prodotto restituito per la riparazione nel periodo di garanzia, con uno il più simile possibile, qualora la riparazione non fosse realizzabile in un ragionevole lasso di tempo.
- I termini e le condizioni della garanzia così descritti i vostri diritti legali.

PROCEDURA DI RICHIESTA INTERVENTO

L'apparecchiatura dovrà essere restituita al distributore nazionale o ad uno dei suoi concessionari autorizzati, nella nazione in cui è stato acquistato originariamente. Gli apparati con richieste di intervento valide verranno di conseguenza assistiti e restituiti gratuitamente al mittente.

In alternativa, se il prodotto fosse utilizzato lontano dalla nazione di acquisto, potrà essere restituito al distributore locale o ad uno dei suoi concessionari autorizzati della nazione in cui il prodotto è utilizzato. In tal caso gli apparati con richieste di intervento valide verranno assistiti solamente per quanto riguarda le parti di ricambio. La manodopera e le spese di spedizione verranno addebitate con tariffe ragionevoli.

CLAUSOLA DI RINUNCIA

Quando si naviga si deve sempre farlo con buon senso e le apparecchiature prodotte dal costruttore dovranno sempre essere considerate solamente come ausili alla navigazione.

La politica del costruttore tendente al continuo miglioramento dei suoi strumenti potrà causare modifiche delle specifiche tecniche senza preavviso.



File id: **WARRANTY CARD**

TO BE RETURNED TO YOUR NATIONAL DISTRIBUTOR

OWNER:

Name: _____

Street : _____

City/Zip Code : _____

Country: _____

Product name:**Serial number:**

	A	B	C	1	2	3	4	5	6	7
_____	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐
_____	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐
_____	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐
_____	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐
_____	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐
_____	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐
_____	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐

Date of purchase: _____ Date installed _____

Dealers stamp:☐ Tick here if you do not wish to receive news about future products

Copyright ©
Silva Sweden AB
Kuskvägen 4, 191 62 Sollentuna, Sweden
Tel: +46 -(0) 8 - 623 43 00. Fax: +46 -(0) 8 - 92 76 01
www.silva.se

22350-12 1^ edizione

